

日 本 国 特 許 庁  
JAPAN PATENT OFFICE

OSOS-6943P  
HATANAKA, Kaoru et al  
February 28, 2002  
BSKB, LLP  
(703) 205-1000

別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されている事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as with this Office

出 願 年 月 日

Date of Application:

2001年 2月28日

出 願 番 号

Application Number:

特願2001-055401

出 願 人

Applicant(s):

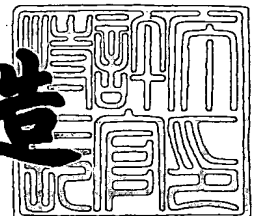
本田技研工業株式会社

10/08/140  
10/08/140  
02/28/02

2001年11月30日

特 許 庁 長 官  
Commissioner,  
Japan Patent Office

及 川 耕 造



出証番号 出証特2001-3104343

【書類名】 特許願  
【整理番号】 H101027301  
【提出日】 平成13年 2月28日  
【あて先】 特許庁長官殿  
【国際特許分類】 B60K 9/00  
B62M 23/02  
B60L 15/20  
H02P 7/00

【発明者】

【住所又は居所】 埼玉県和光市中央一丁目4番1号 株式会社 本田技術  
研究所内

【氏名】 畑中 薫

【発明者】

【住所又は居所】 埼玉県和光市中央一丁目4番1号 株式会社 本田技術  
研究所内

【氏名】 古田 慎司

【特許出願人】

【識別番号】 000005326

【氏名又は名称】 本田技研工業株式会社

【代理人】

【識別番号】 100084870

【弁理士】

【氏名又は名称】 田中 香樹

【選任した代理人】

【識別番号】 100079289

【弁理士】

【氏名又は名称】 平木 道人

【手数料の表示】

【予納台帳番号】 058333

【納付金額】 21,000円

【提出物件の目録】

【物件名】 明細書 1

【物件名】 図面 1

【物件名】 要約書 1

【プルーフの要否】 要

【書類名】 明細書

【発明の名称】 電動補助自転車の制御装置

【特許請求の範囲】

【請求項 1】 人力による駆動力を後輪に伝達するための人力駆動系と、モータによる駆動力を後輪に伝達するモータ駆動系とを備えた電動補助自転車の制御装置において、

車両の実走行抵抗を検出する走行抵抗検出手段と、

前記実走行抵抗に応じた駆動力を前記モータ駆動系で発生させる補助動力発生手段とを具備し、

前記補助動力発生手段が、車両の漕ぎ始めでは、前記モータ駆動系で発生させる駆動力を増加させることを特徴とする電動補助自転車の制御装置。

【請求項 2】 車両の速度を検出する車速検出手段を具備し、

車速が予定の低車速域にあるときに、前記車両の漕ぎ始めであると判断することを特徴とする請求項 1 記載の電動補助自転車の制御装置。

【請求項 3】 人力による駆動力を後輪に伝達するための人力駆動系と、モータによる駆動力を後輪に伝達するモータ駆動系とを備えた電動補助自転車の制御装置において、

車両の実走行抵抗を検出する走行抵抗検出手段と、

前記実走行抵抗に応じた駆動力を前記モータ駆動系で発生させる補助動力発生手段と、

車両の加速を検出する加速度算出手段とを具備し、

前記補助動力発生手段が、予定値以上の加速時に加速度に応じて前記モータ駆動系で発生させる駆動力を増加させることを特徴とする電動補助自転車の制御装置。

【請求項 4】 通常の自転車の走行抵抗を予め設定する手段と、

前記実走行抵抗と通常の自転車の走行抵抗との差に応じて前記モータ駆動系で発生させる駆動力を決定する手段と、

前記実走行抵抗に基づいて路面の傾斜を判別する路面傾斜判断手段とを具備し

路面が平坦地または上り傾斜であるときに前記駆動力の増加を行わせるとともに、

前記駆動力の増加は、前記通常の自転車の走行抵抗を小さくすることによって行うことを特徴とする請求項 1 ～ 3 のいずれかに記載の電動補助自転車の制御装置。

【発明の詳細な説明】

【0001】

【発明の属する技術分野】

本発明は、電動補助自転車の制御装置に関し、特に、電動補助装置を備えない自転車（以下、「通常の自転車」と呼ぶ）と同様の走行感覚で運転できるようにするのに好適な電動補助自転車の制御装置に関する。

【0002】

【従来の技術】

人力でペダルに加えられた力つまり踏力を後輪に伝達するための人力駆動系と、踏力に応じて人力駆動系に補助動力を付加させることができるモータ駆動系とを備えた電動補助自転車が知られている。この電動補助自転車は踏力とペダル回転数とに応じたモータ出力で人力を補助するよう構成されていて、踏力が大きくなるとモータ出力が大きくなって人力は軽減される。すなわち、モータ出力は踏力比例出力である。

【0003】

また、電動補助自転車と通常の自転車との重量差分を補助できるようにモータ出力を発生させることが考えられる。例えば、特開平 8 - 1 2 7 3 8 6 号公報には、通常の自転車との重量差分をモータで補助するようにして、手押し走行時の人の負担を軽減するようにした電動補助自転車が提案されている。

【0004】

【発明が解決しようとする課題】

上述のように、従来の電動補助自転車は、モータ出力が踏力比例出力であるため、ペダル回転に追従して周期的に大小変化する踏力に対して、この周期的な変化を増幅する方向に補助動力が与えられる。したがって、補助動力によって人の

負担は軽減できるが、車速は周期的に変動する傾向がある。

【 0 0 0 5 】

一方、上記公報に記載されたように踏力を考慮せずに自転車の重量差分を補助動力でまかなうようにすれば、車速の周期的な変動は発生しない。しかし、従来は、乗車走行時にも踏力を考慮しないで補助動力を与えるようなことは考えられておらず、単に、手押し走行時の部分的な利用に限定されていた。したがって、傾斜路面の走行までも考慮にいれると、傾斜センサ等、他の補助制御手段が必要であった。

【 0 0 0 6 】

また、上記公報の電動補助自転車では、手押し走行される路面の傾斜の大小でしか補助動力が補正されないので、適切に補助動力を発生させることができない場合が生じる。

【 0 0 0 7 】

本発明の目的は、上記課題に鑑み、踏力の周期的な変動を増幅させることなく、傾斜路面や平坦路のいずれにおいても通常の自転車と変わらない走行感覚で運転できる電動補助自転車を実現できるとともに、車両の、種々の運転状態に応じて補助動力を調整することができる制御装置を提供することにある。

【 0 0 0 8 】

【課題を解決するための手段】

前記目的を達成するために、本発明は、人力による駆動力を後輪に伝達するための人力駆動系と、モータによる駆動力を後輪に伝達するモータ駆動系とを備えた電動補助自転車の制御装置において、車両の実走行抵抗に応じた駆動力を前記モータ駆動系で発生させる補助動力発生手段とを具備し、前記補助動力発生手段が、車両の漕ぎ始めでは、前記モータ駆動系で発生させる駆動力を増加させる点に第 1 の特徴がある。また、車速が予定の低車速域にあるときに、前記車両の漕ぎ始めであると判断する点に第 2 の特徴がある。

【 0 0 0 9 】

また、本発明は、人力による駆動力を後輪に伝達するための人力駆動系と、モータによる駆動力を後輪に伝達するモータ駆動系とを備えた電動補助自転車の制

御装置において、車両の実走行抵抗に応じた駆動力を前記モータ駆動系で発生させる補助動力発生手段を具備し、前記補助動力発生手段が、予定値以上の加速時に加速度に応じて前記モータ駆動系で発生させる駆動力を増加させる点に第3の特徴がある。

【0010】

第1～第3の特徴によれば、車両の運転状態に応じて、車両の漕ぎ始めや加速時に補助動力としての駆動力を増加させられるので、実走行抵抗に応じて補助動力を発生させる場合に、実走行抵抗が低い領域でも適切な補助動力を得ることができる。特に、第2の特徴によれば、漕ぎ始めの基準を車速によって任意に設定することができる。

【0011】

また、本発明は、通常の自転車の走行抵抗を演算する手段と、実走行抵抗と通常の自転車の走行抵抗との差に応じて前記モータ駆動系で発生させる駆動力を決定する手段と、前記実走行抵抗に基づいて路面の傾斜を判別する路面傾斜判断手段とを具備し、路面が平坦地または上り傾斜であるときに前記駆動力の増加を行わせるとともに、前記駆動力の増加は、前記演算された通常の自転車の走行抵抗を小さくすることによって行う点に第4の特徴がある。

【0012】

第4の特徴によれば、平坦地または上り傾斜で漕ぎ始めないし加速するような運転状態で補助動力が増加されるので効果的に補助動力を与えることができる。また、実走行抵抗は傾斜によって大きく左右されるので、路面の傾斜判断は精度よく行われる。

【0013】

【発明の実施の形態】

以下、図面を参照して本発明の一実施形態を説明する。図2は、本発明の一実施形態に係る制御装置を有する電動補助自転車の側面図である。電動補助自転車の車体フレーム1は、車体前方に位置するヘッドパイプ2と、ヘッドパイプ2から後下がりに延びるダウンパイプ3と、ダウンパイプ3に連結されて後方に延びるリヤフォーク4と、ダウンパイプ3の最下端から上方に立ち上がるシートポス

ト 5 とを備える。

【 0 0 1 4 】

ヘッドパイプ 2 にはフロントフォーク 6 が回動自在に支持される。フロントフォーク 6 の下端には前輪 7 が軸支され、フロントフォーク 6 の上端には操向ハンドル 8 が取り付けられる。操向ハンドル 8 には、ブレーキレバー 9 が設けられ、ブレーキレバー 9 から引き出されるケーブル 1 0 は、フロントフォーク 6 に固定された前輪ブレーキ 1 1 に連結される。同様に後輪ブレーキ用のブレーキレバーも操向ハンドル 8 に設けられるが、図示は省略している。また、ブレーキレバー 9 には、このブレーキレバー 9 が操作されたことを感知するブレーキセンサ（図示せず）が設けられる。

【 0 0 1 5 】

シートポスト 5 の上端に連結される左右一対のステア 1 2 は後下がりに延び、下端近傍でリヤフォーク 4 と結合される。リヤフォーク 4 とステア 1 2 とが結合されてなる部材には後輪 1 3 が支持され、さらに前記部材に支持されて後輪 1 3 のハブと同軸上に補助動力源としてのモータ 1 4 が設けられる。モータ 1 4 としては、高トルクかつ低フリクションである三相ブラシレスモータが好ましい。このモータ 1 4 の具体的な構造や制御に関しては後述する。

【 0 0 1 6 】

シートポスト 5 には、上端にシート 1 5 を備えた支持軸 1 6 が、シート 1 5 の高さを調整可能なように装着される。シート 1 5 の下方でシートポスト 5 と後輪 1 3 との間にはモータ 1 4 に電力を供給するバッテリー 1 7 が設けられる。バッテリー 1 7 は、シートポスト 5 に固着されるブラケット 1 8 に保持される。ブラケット 1 8 には給電部 1 9 が設けられ、この給電部 1 9 は、図示しない電線でモータ 1 4 に結合されるとともに、バッテリー 1 7 の電極に接続される。バッテリー 1 7 の上部は、バンド 2 0 とバックル金具 2 1 とからなる締結具でシートポスト 5 に支持される。

【 0 0 1 7 】

前記ダウンパイプ 3 とシートポスト 5 との交差部には、車体の左右に延びるクランク軸 2 2 が支持され、クランク軸 2 2 には、クランク 2 3 を介してペダル 2



4 が結合される。クランク軸 2 2 には図示しない踏力センサを介して駆動スプロケット 2 5 が連結され、ペダル 2 4 に加えられた踏力は踏力センサを介して駆動スプロケット 2 5 に伝達される。

## 【 0 0 1 8 】

駆動スプロケット 2 5 と後輪 1 3 のハブに設けられた従動スプロケット 2 6 間にはチェーン 2 7 が掛け渡される。チェーン 2 7 の張り側および駆動スプロケット 2 5 にはチェーンカバー 2 8 が被せられる。クランク軸 2 2 には、クランク軸 2 2 の回転センサが設けられる（図示せず）。回転センサとしては、自動車用エンジンのクランク軸回転検出に用いられるセンサ等、公知のものを使用できる。

## 【 0 0 1 9 】

続いて、クランク軸 2 2 に装着された踏力検出装置を説明する。図 2 0 はクランク軸 2 2 周辺の断面図であり、図 2 1 は図 2 0 の A - A 矢視図である。ダウンパイプ 3 に固着された支持パイプ 1 0 0 の両端に螺挿されたキャップ 1 0 1 L, 1 0 1 R とクランク軸 2 2 に形成された段差との間にはボールベアリング 1 0 2 L, 1 0 2 R がそれぞれ嵌挿され、クランク軸 2 2 を回転自在に支承する。

## 【 0 0 2 0 】

クランク軸 2 2 の左右端には、ボルト 1 0 3 B に適合するナット 1 0 3 C でクランク 2 3 がそれぞれ固定される（右側のみ図示）。クランク 2 3 と支持パイプ 1 0 0 との間にはワンウェイクラッチ 1 0 4 の内輪 1 0 5 が固定される。内輪 1 0 5 の外周には駆動スプロケット 2 5 がブッシュ 1 0 5 A を介して回転自在に支承されている。駆動スプロケット 2 5 のスラスト方向の位置はナット 1 0 6 A とプレート 1 0 6 B とによって規制されている。

## 【 0 0 2 1 】

駆動スプロケット 2 5 には蓋体 1 0 7 が一体的に設けられていて、これら駆動スプロケット 2 5 と蓋体 1 0 7 で囲繞された空間には、伝達プレート 1 0 8 が配設されている。伝達プレート 1 0 8 は駆動スプロケット 2 5 に対して同軸で、かつクランク軸 2 2 を軸とした回転方向では互いに予定量のずれが許容されるよう支持されている。

## 【 0 0 2 2 】

駆動スプロケット 2 5 および伝達プレー 1 0 8 にまたがって、複数（ここでは 6 個）の窓 1 0 9 が穿設されており、この窓 1 0 9 の内側には圧縮コイルばね 1 1 0 がそれぞれ収容されている。圧縮コイルばね 1 1 0 は駆動スプロケット 2 5 および伝達プレート 1 0 8 間で、互いに回転方向のずれが生じたときに、ずれに対する抗力を生ずるように作用する。

## 【 0 0 2 3 】

伝達プレート 1 0 8 のハブの内周にはワンウェイクラッチ 1 0 4 の外輪としてのラチェット歯 1 1 1 が形成されていて、このラチェット歯 1 1 1 は前記内輪 1 0 5 に支持されて放射方向にばね 1 1 2 で付勢されているラチェット爪 1 1 3 と係合する。ワンウェイクラッチ 1 0 4 には防塵のためのカバー 1 1 4 が設けられる。

## 【 0 0 2 4 】

伝達プレート 1 0 8 には、踏力伝達リング 1 2 4 に固着された踏力伝達用の突起部 1 1 5 が係合する係止孔 1 1 6 が設けられる。駆動用スプロケット 2 5 には、突起部 1 1 5 を係止孔 1 1 6 に係合可能にするための窓 1 1 7 が設けられていて、突起部 1 1 5 はこの窓 1 1 7 を貫通して、係止孔 1 1 6 に嵌合される。

## 【 0 0 2 5 】

駆動スプロケット 2 5 および伝達プレート 1 0 8 にまたがって、前記窓 1 0 9 とは別の小窓が複数（ここでは 3 個）穿設されており、この小窓の内側には圧縮コイルばね 1 1 8 がそれぞれ収容される。圧縮コイルばね 1 1 8 は伝達プレート 1 0 8 をその回転方向 1 1 9 側に付勢するように配置されている。すなわち、駆動スプロケット 2 5 と伝達プレート 1 0 8 との結合部のガタを吸収する方向に作用しており、伝達プレート 1 0 8 の変位が駆動スプロケット 2 5 へ良好な応答性で伝達されるように機能する。

## 【 0 0 2 6 】

駆動スプロケット 2 5 の、車体寄りつまりダウンパイプ 3 側には、踏力検知装置のセンサ部分（踏力センサ） 4 7 が装着されている。踏力センサ 4 7 は駆動スプロケット 2 5 に固定された外側リング 1 2 0 と、この外側リング 1 2 0 に対して回転自在に設けられ、磁気回路を形成するためのセンサ本体 1 2 1 とを有する

## 【0027】

外側リング120は電気絶縁性を有する材料で形成されており、図示しないボルトで駆動スプロケット25に固定される。外側リング120の、駆動スプロケット25側にはカバー122が設けられ、止めねじ123で外側リング120に固定されている。

## 【0028】

図22は、センサ本体121の拡大断面図である。前記クランク軸22と同心にコイル125が設けられ、このコイル125の軸方向両側に配置されて、コイル125の外周方向に張り出した一対のコア126A、126Bが設けられる。また、前記コア126A、126B間には、環状の第1誘導体127と第2誘導体128が設けられる。第1誘導体127と第2誘導体128とは、踏力伝達リング124から伝達される踏力に応じて互いに円周方向で変位可能であり、この変位によって、コア126A、126B間における部分での互いの重なり量が変化するように構成される。その結果、コイル125に通電したとき、コア126A、126Bおよびコアカラー129、ならびに第1誘導体127および第2誘導体128を含む磁気回路の磁束は踏力に応じて変化する。そこで、この磁束の関数であるコイル125のインダクタンス変化を検出して踏力検出することができる。なお、図19において、符号130、131はセンサ本体121の支持部材、符号132はベアリング、符号133はコイル125から引き出されるリード線である。

## 【0029】

上記踏力検出装置は、本出願人の先願（特願平11-251870号（整理番号A99-1026））の明細書に詳細に記載されている。なお、上記踏力検出装置に限らず、公知のものを適宜選択して使用することができる。

## 【0030】

図3は、モータ14の断面図である。リヤフォーク4の後端およびステー12の下端の接合部から後方に張り出したプレート29には、変速機を組み込んだシリンドラ30が軸31で支持される。シリンドラ30の外周にはホイールハブ32が

嵌合される。ホイールハブ 3 2 は内筒および外筒を有する環状体であり、内筒の内周面がシリンダ 3 0 の外周に当接する。ホイールハブ 3 2 の側面には、シリンダ 3 0 から張り出した連結板 3 3 がボルト 3 4 によって固定される。ホイールハブ 3 2 の外筒の内周にはモータ 1 4 のロータ側磁極を構成するネオジウム磁石 3 5 が所定間隔をおいて配置される。すなわち外筒は磁石 3 5 を保持したロータコアを構成する。

## 【 0 0 3 1 】

ホイールハブ 3 2 の内筒の外周には軸受 3 6 が嵌合し、この軸受 3 6 の外周にはステータ支持板 3 7 が嵌合する。ステータ支持板 3 7 の外周にはステータ 3 8 が配置され、ボルト 4 0 によって取り付けられる。ステータ 3 8 はロータコアつまりホイールハブ 3 2 の外筒と所定の細隙を有するように配置され、このステータ 3 8 には、三相コイル 3 9 が巻装される。

## 【 0 0 3 2 】

ステータ支持板 3 7 の側面には、ホール素子で構成される磁極センサ 4 1 が設けられる。磁極センサ 4 1 は前記ホイールハブ 3 2 から突出して設けられる磁石 4 2 が通過するときの磁束変化を感知して、ロータとしてのホイールハブ 3 2 の位置信号を出力する。磁極センサ 4 1 はモータ 1 4 の各相に対応して 3 カ所に設けられる。

## 【 0 0 3 3 】

また、ステータ支持板 3 7 の側面には、磁極センサ 4 1 からの位置信号によって前記三相コイル 3 9 への通電制御を行うための制御基板 4 3 が設けられ、この制御基板 4 3 上には CPU や FET 等の制御素子が装着される。なお、制御基板 4 3 は前記磁極センサ 4 1 用の取り付け基板と一体化できる。

## 【 0 0 3 4 】

ホイールハブ 3 2 の外周には図示しない後輪のリムと連結されるスポーク 4 4 が固着される。さらに、ステータ支持板 3 7 の、前記制御基板 4 3 等が装着された側とは反対側には、ボルト 4 5 によってブラケット 4 6 が固定され、ブラケット 4 6 は前記車体フレームのプレート 2 9 に図示しないボルトで結合される。

## 【 0 0 3 5 】

このように、後輪13の軸31と同軸上に配置したステータとロータとからなる三相ブラシレスモータ14が設けられ、チェーン17と従動スプロケット26とによって伝達される人力に付加される補助動力を発生する。

## 【0036】

続いて、上記モータ14に対する通電制御つまり出力制御について説明する。図4は、想定走行路における補助動力の発生態様を示す図であり、横軸は時間軸である。ここでは、平坦路から始まり、上り坂および下り坂を経て、再び平坦路を走行する路面を想定する。この想定走行路において、平坦路から徐々に速度を上げ、上り坂にさしかかった後、定速走行する走行パターンを設定する。図中、曲線で示された駆動力は踏力比例で補助動力を発生させた従来の制御に係るものであり、小さい曲線は踏力 $T_a$ による駆動力（人力） $P_h$ を示し、この曲線と同位相の大きい曲線はモータによる補助動力 $P_m$ を示す。この図から理解されるように、人力 $P_h$ と補助動力 $P_m$ とが1対1の比となるように制御する従来方式では、上り坂において補助動力 $P_m$ は増大するものの、人力 $P_h$ も高いレベルにある。

## 【0037】

これに対して、本実施形態では、平坦路、上り坂および下り坂のいずれの路面においても所定の駆動力つまり軽快車の平地走行抵抗相当の駆動力を人が分担するように制御する。具体的には、走行によって生じる走行抵抗 $R_a$ のうち、一般に軽快車と呼ばれる、通常の自転車のうちでも比較的重量の小さい車両を平坦路で運転するときの抵抗分のみを人力で負担し、残りをモータ14の出力で補助するようにする。これによって、運転者はどのような路面であっても平坦路を軽快車で走行するときのような感覚で運転できる。図4において、走行時に実際に発生する抵抗 $R_a$ に対して、補助動力 $P_m$ を与えるようにモータトルクを発生させる。この際、 $(R_a - P_m)$ が所定値となるようにモータトルクは決定される。つまり、運転者は軽快車の平地走行抵抗に相当する所定の踏力 $T_a$ によって自転車を走行させることができる。

## 【0038】

以下に、上記出力制御をさらに詳細に説明する。但し、上記の内容は、本実施形態における出力制御の基本的概念であり、以下に述べる具体的な制御では、種

々の変形も含んでいる。

#### 【 0 0 3 9 】

図 1 は、実走行抵抗に応じてモータ 1 4 の出力を制御する制御装置の要部機能ブロック図であり、この機能における演算部および記憶部等はマイクロコンピュータによって実現できる。同図において、踏力検出部 5 1 は踏力センサ 4 7 の検出信号により踏力  $T_a$  を検出する。クランク回転数検出部 5 2 はクランク回転センサ 4 8 の検出信号によりクランク回転数  $N_{CR}$  を検出する。人力算出部 5 3 は、ペダル 2 4 から入力される踏力に比例した駆動力  $P_h$  を、次式（式 1）を使用して算出する。 $P_h = T_a \times N_{CR} \times k_1 \cdots$ （式 1）。但し、 $k_1$  は係数である。

#### 【 0 0 4 0 】

総駆動力算出部 5 4 は人力によって得られる駆動力  $P_h$  とモータトルク  $T$  およびモータ回転数  $N_m$  に基づくモータ出力とを加算して総駆動力  $P_w$  を算出する。ここで使用されるモータトルク  $T$  は前回値つまり前回値メモリ 6 1 に格納されている値  $T-1$  である。

#### 【 0 0 4 1 】

モータ回転数検出部 5 6 はモータ回転センサ 4 9 の検出信号によりモータ回転数  $N_m$  を検出する。車速検出部 5 7 は車速センサ 5 0 の検出信号により車速  $V$  を検出する。なお、モータ回転センサ 4 9 および車速センサ 5 0 として前記磁極センサ 4 1 を使用できる。

#### 【 0 0 4 2 】

車速メモリ 5 8 には車速  $V$  の前回検出値  $V-1$  が記憶される。車速変化量算出部 5 9 は車速  $V$  の前回値  $V-1$  と今回値  $V$  との差  $\Delta V$  を算出する。標準走行抵抗演算部 6 0 は車速  $V$  により通常の自転車の平地走行抵抗  $R_r$  をマップ検索する。

#### 【 0 0 4 3 】

走行抵抗算出部 6 2 は総駆動力  $P_w$  および車速変化量  $\Delta V$  に基づいて車速  $V$  毎のマップを検索して実走行抵抗  $R_a$  を算出する。実走行抵抗  $R_a$  を求めるマップは後述する。なお、走行抵抗算出部 6 2 では、総駆動力  $P_w$  に代えて総駆動力  $P_w$  の積算値を用いてもよい。すなわち、総駆動力積算部 5 5 を設けて、その出力を使用できる。総駆動力積算部 5 5 は、予定時間毎または予定期間毎の総駆動力  $P_w$

を積算して積算値  $P \cdot h$  を求める。例えば、クランク軸 22 の 1 回転中の総駆動力  $P_w$  の積算値  $P \cdot h$  を求める。

## 【0044】

補助動力算出部 63 は実走行抵抗  $R_a$  から通常の自転車の平地走行抵抗  $R_r$  を減算してモータ 14 による補助動力  $P_m$  を算出する。モータトルク算出部 64 では、モータ回転数  $N_m$  と補助動力  $P_m$  とに基づいてモータ 14 に指令するモータトルク  $T$  を算出する。モータトルク  $T$  は予めモータ回転数  $N_m$  と補助動力  $P_m$  との関数として設定されるマップを検索することによって求める。算出されたモータトルク  $T$  はモータ 14 の制御部に出力されるとともに、前回値メモリ 61 に格納される。

## 【0045】

このように、上記制御装置によれば、ペダル 24 を一漕ぎする間の投入エネルギーに対応する車速変化によって実走行抵抗  $R_a$  が求められ、この実走行抵抗  $R_a$  のうち、通常の自転車の平地走行時の走行抵抗分  $R_r$  を除いた分がモータ 14 の出力となって人力に付加される。

## 【0046】

図 5 は、上記制御装置の要部機能（その 2）を示すブロック図である。この制御装置では、路面傾斜判断手段を備え、路面傾斜に応じて補助動力  $P_m$  を増減調整できる。図 5 において、アシスト車平地走行抵抗算出部 65 を備え、車速  $V$  に基づいて、予め定めたマップを検索してアシスト車平地走行抵抗  $R_1$  を算出する。路面傾斜判断部 66 は、走行抵抗算出部 62 で算出された実走行抵抗  $R_a$  とアシスト車平地走行抵抗  $R_1$  とに基づき、実走行抵抗  $R_a$  が平地走行抵抗  $R_1$  より予定以上に大きい場合は、上り坂走行であると判断し、実走行抵抗  $R_a$  が平地走行抵抗  $R_1$  より予定より小さい場合は、下り坂走行であると判断する。上り坂開始時は、タイマ 67 を起動し、このタイマ 67 による計測が終了するまで補助力増大部 68 を付勢する。一方、下り坂開始時は、タイマ 69 を起動し、このタイマ 69 による計測が終了するまで補助動力低減部 70 を付勢する。

## 【0047】

補助動力増大部 68 は補助動力の算出に使用される係数を、補助動力  $P_m$  が増

大するように補正し、補助動力低減部 7 0 は、補助動力の算出に使用される係数を、補助動力  $P_m$  が低下するように補正する。補助動力算出部 6 3 は、補助動力増大部 6 8 および補助動力低減部 7 0 から供給される補正された係数に従って、路面傾斜に応じて補正された補助動力  $P_m$  を出力する。

## 【 0 0 4 8 】

図 6 は、補助動力決定のタイミングを示す図である。同図には、車速  $V$ 、踏力  $T_a$ 、モータによる補助動力  $P_m$ 、並びにこれらの検出・演算タイミングを示す。各センサの検出出力は踏力  $T_a$  の最小値が検出されたときから、次に踏力  $T_a$  が最小値になるまでの間に読み込まれる。そして、踏力  $T_a$  が最小値となったときに、その時点での各センサの検出値をもとに、次の補助動力  $P_m$  の演算を開始する。また、踏力  $T_a$  が最小値となったときに、車速  $V$  を検出し、前回の車速との差  $\Delta V$  を算出する。例えば、タイミング  $t_1$ 、 $t_2$ 、 $t_3$  で、補助動力  $P_m$  の演算と、車速差 ( $V - V_{-1}$ ) の演算とを行う。また、タイミング  $t_1$ 、 $t_2$ 、 $t_3$  で演算開始された補助動力  $P_m$  を得るための通電デューティをタイミング  $t_1'$ 、 $t_2'$ 、 $t_3'$  でそれぞれ指示する。

## 【 0 0 4 9 】

図 7 は、モータ 1 4 の出力制御回路図であり、図 8 は通電タイミングと通電デューティを示す図である。図 7 において、全波整流器 7 1 は 3 相のステータコイル 3 9 に接続された FET (一般的には個体スイッチング素子) 7 1 a, 7 1 b, 7 1 c, 7 1 d, 7 1 e, 7 1 f を有し、この FET 7 1 a ~ 7 1 f はドライバ 7 2 によって通電制御される。通電デューティは前記モータトルク算出部 6 4 から供給される指示に基づいてデューティ設定部 7 3 で設定されドライバ 7 2 に入力される。

## 【 0 0 5 0 】

補助動力  $P_m$  を付与する駆動タイミングにおいては、前記デューティ設定部 7 3 からドライバ 7 2 に通電デューティが供給され、ドライバ 7 2 はこの通電デューティに従い、FET 7 1 a ~ 7 1 f を付勢し、バッテリー 1 7 から電流を供給する。一方、回生出力を発生させる場合は、前記駆動タイミングから電気角で 1 8 0 度ずれた回生タイミングにおいて、前記デューティ設定部 7 3 からドライバ 7



2に通電デューティが供給され、ドライバ72はこの通電デューティに従い、FET71a~71fを付勢する。回生タイミングでFET71a~71fが付勢されると、ステータコイル39に発生した電流はFET71a~71fで整流され、バッテリー17に給電される。

## 【0051】

なお、駆動タイミングか回生タイミングであるかは、モータトルク算出部64から供給される要求モータトルクTをもとにトルク判断部74で判断される。モータトルクの要求値Tが正であるときは駆動タイミングに通電タイミングを設定し、モータトルクの要求値Tが負であるときは回生タイミングに通電タイミングを設定する。

## 【0052】

図8において、FET71a~71fは通電角を電気角120度に設定して付勢される。同図は、駆動タイミングでの通電タイミングを示し、回生タイミングでは、ハイ側のFET71a, 71c, 71eをこの駆動タイミングから電気角で180度ずらせる。

## 【0053】

図9、図10は、実走行抵抗に応じた補助動力を発生する処理の要部フローチャートである。同図において、ステップS1では、モータ回転センサ49の検出出力に基づいて車速Vを算出する。ステップS2では、車速Vに基づいて電動補助自転車（以下、「アシスト車」という）の平地走行抵抗R1、および通常の自転車（軽快車）の平地走行抵抗Rrを算出する。例えば、車重量12kgの軽快車を体重55kgの人が運転する場合を標準の平地走行抵抗Rrとし、車重量26kgのアシスト車を体重65kgの人が運転する場合をアシスト車の平地走行抵抗R1とする。

## 【0054】

これら平地走行抵抗R1、Rrは、予め設定されているマップから検索することができる。図11は、車速Vと平地走行抵抗R1、Rrとの関係についてその一例を示すマップである。同図には、アシスト車の平地走行抵抗R1および通常の自転車の平地走行抵抗Rrを、それぞれ車速Vの関数として示す。このマップに車

速  $V$  を適用してアシスト車の平地走行抵抗  $R1$  および通常の自転車の平地走行抵抗  $Rr$  を求めることができる。

## 【 0 0 5 5 】

図 9 に戻り、ステップ  $S3$  では、前回検出した車速  $V-1$  と今回検出した車速  $V$  との差 ( $V - V-1$ ) を算出して車速変化量  $\Delta V$  (値が負のときは減速) を求める。ステップ  $S4$  では、踏力センサ 47 およびクランク回転センサ 48 の検出出力により、それぞれ踏力  $Ta$  およびクランク回転数  $NCR$  を検出する。ステップ  $S5$  では、次式 (式 2) により、踏力  $Ta$  およびクランク回転数  $NCR$  の関数である踏力比例分の出力つまりモータトルク  $T0$  を算出する。モータトルク  $T0 = f(Ta, NCR) \dots$  (式 2)。

## 【 0 0 5 6 】

ステップ  $S6$  では、モータ回転センサ 49 の出力つまりモータ 14 の回転数  $Nm$  を検出する。ステップ  $S7$  では、前回のモータトルク  $T-1$  を前回値メモリ 61 から読み出す。ステップ  $S8$  では、次式 (式 3) により、総駆動力  $Pw$  つまり人力  $Ph$  と補助動力  $Pm-1$  との総計を算出する。駆動力  $Pw = (Ta \times NCR \times k1) + (T-1 \times Nm \times k2) \dots$  (式 3)。ここで、 $k1$ ,  $k2$  は係数である。

## 【 0 0 5 7 】

ステップ  $S9$  では、次式 (式 4) により、駆動力  $Pw$ 、速度変化量  $\Delta V$ 、および車速  $V$  の関数である実走行抵抗  $Ra$  を算出する。実走行抵抗  $Ra = f(Pw, \Delta V, V) \dots$  (式 5)。この実走行抵抗  $Ra$  の算出は、具体的には、駆動力  $Pw$ 、速度変化量  $\Delta V$  および実走行抵抗  $Ra$  の関係マップを複数段階の車速  $V$  毎 (例えば 5 km/時毎) に準備しておき、このマップを検索して求めることができる。図 12 は、駆動力  $Pw$ 、速度変化量  $\Delta V$  および実走行抵抗  $Ra$  の関係を速度変化量  $\Delta V$  をパラメータとしたマップの一例である。同図には、アシスト車の平地走行抵抗  $R1$  および通常の自転車の平地走行抵抗  $Rr$  を、それぞれ車速  $V$  の関数として示す。このようなマップを複数段階の車速  $V$  毎に用意する。上述のように、駆動力  $Pw$  に代えて 1 サイクルつまりクランク軸 22 の 1 回転毎の総駆動力の積算値  $P \cdot h$  を用いてもよい。

## 【 0 0 5 8 】

ステップS10では、路面の傾斜判断つまり上り坂か下り坂かの判断を行う。この判断は実走行抵抗 $R_a$ とアシスト車の平地走行抵抗 $R_1$ との比の値によって判断することができる。例えば、比の値( $R_a/R_1$ )が「5」以上では上り坂、「-1」では下り坂、これらの中間の値では平坦地と判断する。

## 【0059】

上り坂と判断されれば、ステップS11に進み、下り傾斜であることを示すフラグF1をクリアにする。ステップS12では、上り坂を示すフラグF0がセットされているか否かを判別し、これが肯定ならばステップS23(図10)に進む。ステップS12が否定ならばステップS13で係数Kに「1.2」をセットする。係数Kを大きくすることにより、後述のように、補助動力 $P_m$ が小さくなり、上り坂にさしかかったことを運転者に実感させることができる。

## 【0060】

ステップS14では、カウンタ値 $n$ をインクリメントする。ステップS15では、カウンタ値 $n$ が「5」になったか否かを判断する。カウンタ値 $n$ が「5」になったならばステップS16で該カウンタ値 $n$ をクリアにし、フラグF0をクリアにして、ステップS23(図10)の傾斜補正值算出処理(図15, 図16に関して後述)を行う。カウンタ値 $n$ が「5」になっていないときは、ステップS24(図10)に進む。

## 【0061】

一方、下り坂と判断されれば、ステップS17に進み、上り傾斜であることを示すフラグF0をクリアにする。ステップS18では、下り坂を示すフラグF1がセットされているか否かを判別し、これが肯定ならばステップS23(図10)に進む。ステップS18が否定ならば係数Kに「0.8」をセットする。係数Kを小さくすることにより、後述のように、補助動力 $P_m$ が大きくなり、下り坂になったことを運転者に実感させることができる。ステップS20では、カウンタ値 $m$ をインクリメントする。ステップS21では、カウンタ値 $m$ が「3」になったか否かを判断する。カウンタ値 $m$ が「3」になったならばステップS22で該カウンタ値 $m$ をクリアにし、フラグF1をクリアにして、ステップS23に進む。カウンタ値 $m$ が「3」になっていないときは、ステップS24(図10)に進

む。ステップS10で平坦地であると判断されたときは、係数Kやカウンタ値m、n等の処理を行わず、ステップS24に移行する。

#### 【0062】

図10において、ステップS24では、ブレーキスイッチがオンか否かを判断する。ブレーキスイッチがオンになっていれば、ステップS25で係数Kに定数「1.2」を乗算してステップS26に進む。この係数Kの乗算により後述のように回生出力が大きくなる。ブレーキスイッチがオンでない場合は、ステップS25をスキップしてステップS26に進む。ステップS26では、通常の自転車の平地走行抵抗 $R_r$ に係数Kを乗算する。ステップS27では、次式（式6）により、補助動力 $P_m$ を算出する。補助動力 $P_m = R_a - R_r \cdots$ （式6）。

#### 【0063】

上記式6から理解できるように、補助動力 $P_m$ は通常の自転車の平地走行抵抗 $R_r$ が大きい場合に小さくなり、この平地走行抵抗 $R_r$ が小さい場合に大きくなる。ステップS26で平地走行抵抗 $R_r$ に係数Kが乗算されているので、この係数Kによって補助動力 $P_m$ は変化する。したがって、上り坂であると判断されて係数Kに「1.2」が設定された場合（ステップS13）、カウンタnが予定値「5」になるまでの期間は補助動力 $P_m$ が小さくなって、運転者は負荷の増大を感じる。一方、下り坂であると判断されて係数Kに「0.8」が設定された場合（ステップS19）、カウンタmが予定値「3」になるまでの期間は補助動力 $P_m$ が大きくなって、運転者は負荷の減少を感じる。

#### 【0064】

また、前記ステップS25で係数Kを大きくした場合には、次の理由で回生出力が増大する。すなわち、ブレーキをかけるような状況では総駆動力 $P_w$ は小さく、実走行抵抗 $R_a$ も負の値になっている。したがって、係数Kを大きくして走行抵抗 $R_r$ を大きくすることにより、ステップS27の処理で実走行抵抗 $R_a$ の負の値は一層大きくなり、回生出力は増大する。こうして、ブレーキ操作時には、モータ14による回生制動により効果的に制動できる。

#### 【0065】

ステップS28では、次式（式7）により補助動力 $P_m$ とモータ回転数 $N_m$ との

関数であるモータトルク  $T$  を算出する。モータトルク  $T = f(P_m, N_m) \dots$  (式 7)。

#### 【0066】

なお、モータトルク  $T$  を次のように変更してもよい。ステップ S29 では、モータトルク  $T$  に、踏力比例分のモータトルク  $T_0$  を加算する。この変更により、走行領域全域で軽快な運転が可能である。

#### 【0067】

ステップ S30 では、モータ 14 の通電タイミングを制御する。算出されたモータトルク  $T$  が正であればモータ 14 を制御する前記全波整流器 71 の制御素子 (FET) を駆動時のタイミングで付勢する。一方、算出されたモータトルク  $T$  が負であればモータ 14 を制御する制御素子 (FET) を回生のためのタイミングで付勢する。すなわち、駆動時に対して電気角で 180 度ずれたタイミングを設定する。ステップ S31 では、通電のデューティをモータトルク  $T$  の絶対値に基づいて決定する。

#### 【0068】

ステップ S32 では、下り坂と判断されていたときに、車速  $V$  が予定の低速 (例えば 5 km/時以下) であるか否かを判断する。この判断が否定の場合は、ステップ S33 に進んで上記ステップ S26, S27 の設定をモータ 14 に出力する。すなわち、下りと判断されても押し歩きのような低速状態と判断された場合は、モータ 14 の通電制御は行われず、したがって、回生制御出力は発生しない。

#### 【0069】

また、ステップ S29 は次のように変形できる。図 13 の変形例において、ステップ S34 では、平坦地か否かを判断し、平坦地の場合は踏力比例分のモータトルク  $T_0$  を加算する (ステップ S35)。また、ステップ S35 に代えてステップ S36 のようにモータトルク  $T$  を踏力比例分のモータトルク  $T_0$  で置き換えることができる。これにより、平坦地では、踏力比例による補助動力  $P_m$  を得て運転することができる。

#### 【0070】

さらに、ステップ S 2 9 は次のように変形できる。図 1 4 の変形例において、ステップ S 3 7 では、車速  $V$  が予定の低速（例えば  $5 \text{ km/時}$  以下）であるか否かを判断し、低速であると判断された場合は、踏力比例分のモータトルク  $T_0$  を加算する（ステップ S 3 8）。また、ステップ S 3 8 に代えてステップ S 3 9 のようにモータトルク  $T$  を踏力比例分のモータトルク  $T_0$  で置き換える。これにより、例えば、漕ぎ始めには、踏力に比例したモータトルク  $T$  により補助動力が得られる。

## 【 0 0 7 1 】

ステップ S 2 9 ならびにその変形例の機能を図 1 7 に機能ブロック図で示す。同図において、モータトルク算出部は 6 4 A は、図 1 に関して説明した算出部 6 4 と同様、モータ 1 4 による補助動力  $P_m$  とモータ回転数  $N_m$  との関数として、モータトルク  $T$  を算出する。さらに、モータトルク算出部 6 4 A は、人力算出部 5 3 で検出された踏力比例の駆動力  $P_h$  とクランク回転数  $N_{CR}$  との関数として、モータトルク  $T_0$  を算出する。運転状態判別部 7 5 は、実走行抵抗  $R_a$ 、アシスト車平地走行抵抗  $R_1$ 、および車速  $V$  等に基づいて車両の運転状態を判別し、その運転状態により、モータトルク  $T$  および  $T_0$  の加算値またはモータトルク  $T_0$  をモータ 1 4 に指令する。

## 【 0 0 7 2 】

続いて、前記ステップ S 2 3 の具体例を説明する。ステップ S 2 3 では、係数  $K$  を走行路の傾斜に適合するように補正する。まず、上り坂補正の例を示す。図 1 5 は、上り坂を走行する場合の車速  $V$  に対応する係数  $K$  の値を示す図である。同図 (a) は 1 秒間の車速変化量が  $3 \text{ km/時}$  未満の例、同図 (b) は車速変化量が  $3 \text{ km/時}$  以上の例である。なお、係数  $K$  の初期値は「1. 0」とする。図 1 5 (a) において、漕ぎ始めのように車速  $V$  が低い（例えば  $5 \text{ km/時}$  以下）場合は、係数  $K$  を小さくして補助動力  $P_m$  を大きくする。そして、車速  $V$  が増大してきた後は、係数  $K$  を初期値に戻す。

## 【 0 0 7 3 】

図 1 5 (b) において、車速  $V$  が低いとき（例えば、 $5 \text{ km/時}$ 、または  $10 \text{ km/時}$ ）は、係数  $K$  を小さくして補助動力  $P_m$  を大きくする。そして、車速  $V$  が増大

するに従って、徐々に係数 $K$ を初期値に戻していく。すなわち、加速時は、補助動力 $P_m$ を急には小さくせず、車速 $V$ がある程度（例えば、20 km/時）大きくなるまでは大きい値に維持する。なお、上り坂の走行の補正例は、平坦地の走行にも適用できる。

## 【0074】

図1.9はステップS23の上り坂および平坦地の補助動力増大のための要部機能を示すブロック図である。同図において、漕ぎ始め判断部85は車速 $V$ が予定の低車速以下であるときに検出信号 $S_c$ を出力する。また、加速判断部86は、車速 $V$ の変化量をもとに加速が予定値（例えば、クランク1回転中の速度変化が3 km/時）以上であるときに検出信号 $S_d$ を出力する。路面傾斜判断部66は実走行抵抗 $R_a$ と平地走行抵抗 $R_1$ との比の値によって既述のように平坦地または上り坂であると判断したときに傾斜補正部87を付勢する。傾斜補正部87は、漕ぎ始め検出信号 $S_c$ または加速検出信号 $S_d$ に対応するマップ（例えば図15に示したもの）を選択し、車速 $V$ に従って、補助動力が増大するように設定された係数 $K$ をそれぞれ検索する。係数 $K$ は補助動力算出部63に入力され、この係数 $K$ に従って、増大が図られるように補助動力の演算が行われる。

## 【0075】

次に下り坂補正の例を示す。図16は、下り坂を走行する場合の車速 $V$ に対応する係数 $K$ の値を示す図である。係数 $K$ の初期値は「1.0」である。図16において、下り坂で漕ぎ始めたような、車速 $V$ が低い（例えば15 km/時以下）場合は、係数 $K$ を小さくして回生出力を小さくする。そして、車速 $V$ が増大してきた場合、例えば、15 km/時から20 km/時の間は、係数 $K$ を車速 $V$ の増大に比例させて大きくし、回生出力を徐々に大きくしていく。さらに車速 $V$ が増大した場合は、車速 $V$ がある程度（例えば、25 km/時）大きくなるまで、係数 $K$ を急激に（例えば、二次曲線的に）、大きくする。これにより、回生出力は急増し、車速 $V$ が急速に制限される。

## 【0076】

図18は回生制御の要部機能を示すブロック図である。同図において、走行抵抗判別部76は、走行抵抗算出部62から入力される実走行抵抗 $R_a$ が正か負か

を判別し、負の場合に回生指示部 7 7 を付勢する。回生指示部 7 7 は、走行抵抗判別部 7 6 からの出力で付勢されると、運転状態を判断して、その判断に基づいてモータ 1 0 4 のドライバ 7 2 に回生出力指示を供給する。運転状態はブレーキ操作がなされているか、車速  $V$  は予定値か等によって判断する。

## 【 0 0 7 7 】

車速判別部 7 8 は車速  $V$  が予定値（例えば押し歩き速度程度に設定される）以下かどうかを判断し、予定値以下であれば検出信号  $S_a$  を出力する。また、平地走行抵抗算出部 7 9 は、車速  $V$  に対応するアシスト車の平地走行抵抗  $R_1$  をマップ（一例として図 1 1 のもの）を保持していて、車速  $V$  が入力されるとそれに対応して平地走行抵抗  $R_1$  を路面傾斜判断部 8 0 に入力する。路面傾斜判断部 8 0 は実走行抵抗  $R_a$  と平地走行抵抗  $R_1$  とにより路面の傾斜が下り傾斜かどうかを判断し、下り傾斜のときに検出信号  $S_b$  を出力する。前記検出信号  $S_a$ 、 $S_b$  がいずれも出力された時はアンドゲート 8 1 が開いて回生指示無効信号が回生指示部 7 7 に入力される。

## 【 0 0 7 8 】

車速対応演算部 8 2 には、車速  $V$  に対応する係数  $K$  がマップ（一例として図 1 6 のもの）として保持されていて、車速  $V$  が入力されると係数  $K$  を出力する。ブレーキ検出部 8 3 はブレーキスイッチが操作されたときに検出信号を出力する。ブレーキ時補正部 8 4 はブレーキ検出部 8 3 から検出信号が供給されると、係数  $K$  に予定値を乗算して出力する。

## 【 0 0 7 9 】

回生指示部 7 7 はブレーキ補正部 8 4 や車速域対応演算部 8 2 で補正された係数  $K$  に従って補正されたモータトルクを算出し、回生出力を決定してドライバ 7 2 に指示をする。また、回生指示無効信号が入力されると、回生指示部 7 7 はドライバ 7 2 に対する回生出力指示を行わない。

## 【 0 0 8 0 】

このように、実走行抵抗  $R_a$  が負の時にモータ 1 4 は回生出力を発生するように運転される一方、走行抵抗による路面傾斜判断で下り坂と判断されたようなときは、そのときの車速  $V$  が予定値以下の低速であれば、回生出力は禁止される。



【 0 0 8 1 】

【発明の効果】

以上の説明から明らかなとおり、請求項 1 ～請求項 4 の発明によれば、車両の運転状態に応じて、漕ぎ始めや加速時に補助動力が増加させられるので実走行抵抗が低い領域でも効果的に補助動力を発生させられる。特に、請求項 2 の発明によれば、漕ぎ始めの基準を車速によって任意に設定することができる。

【 0 0 8 2 】

また、請求項 4 の発明によれば、平坦地または上り傾斜で漕ぎ始めないし加速するような運転状態で補助動力が増加されるので、一層効果的に補助動力を与えることができる。

【図面の簡単な説明】

【図 1】 本発明の一実施形態に係る制御装置の要部機能を示すブロック図である。

【図 2】 本発明の一実施形態に係る制御装置を有する電動補助自転車の側面図である。

【図 3】 モータの断面図である。

【図 4】 路面状態の変化と駆動力の変化との関係を示す図である。

【図 5】 傾斜面開始時に補助動力の制御機能を示すブロック図である。

【図 6】 車速および踏力による補助動力決定のタイミングを示すタイミングチャートである。

【図 7】 モータの制御回路図である。

【図 8】 モータの制御タイミングを示すタイミングチャートである。

【図 9】 実走行抵抗に応じた補助動力を発生する処理の要部フローチャート（その 1）である。

【図 10】 実走行抵抗に応じた補助動力を発生する処理の要部フローチャート（その 2）である。

【図 11】 車速と平地走行抵抗との関係を示すマップである。

【図 12】 車速変化量と駆動力とによって実走行抵抗を検索するマップの一例を示す図である。

【図 1 3】 ステップ S 2 9 の変形例に係るフローチャートである。

【図 1 4】 ステップ S 2 9 の別の変形例に係るフローチャートである。

【図 1 5】 補助動力の補正係数と車速との関係を示す図（その 1）である。

【図 1 6】 補助動力の補正係数と車速との関係を示す図（その 2）である。

【図 1 7】 踏力比例の補助動力と実走行抵抗に応じた補助動力を使い分けるための機能を示すブロック図である。

【図 1 8】 回生出力制御のための要部機能を示すブロック図である。

【図 1 9】 路面傾斜に応じた補助動力増大のための要部機能を示すブロック図である。

【図 2 0】 踏力検知装置を組込んだ人力駆動装置の要部断面図である。

【図 2 1】 図 2 0 の A - A 矢視図である。

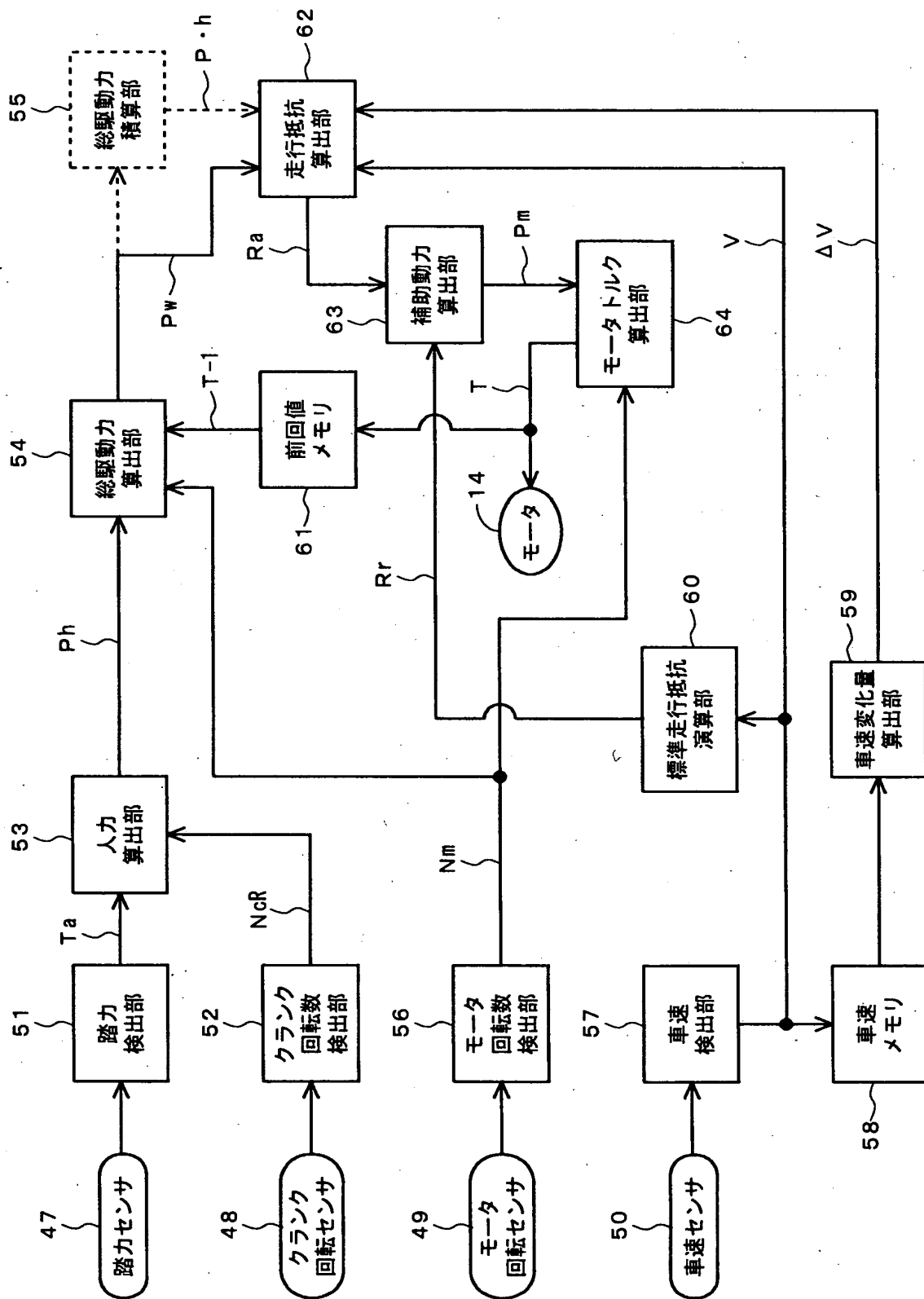
【図 2 2】 踏力検知装置の拡大断面図である。

【符号の説明】

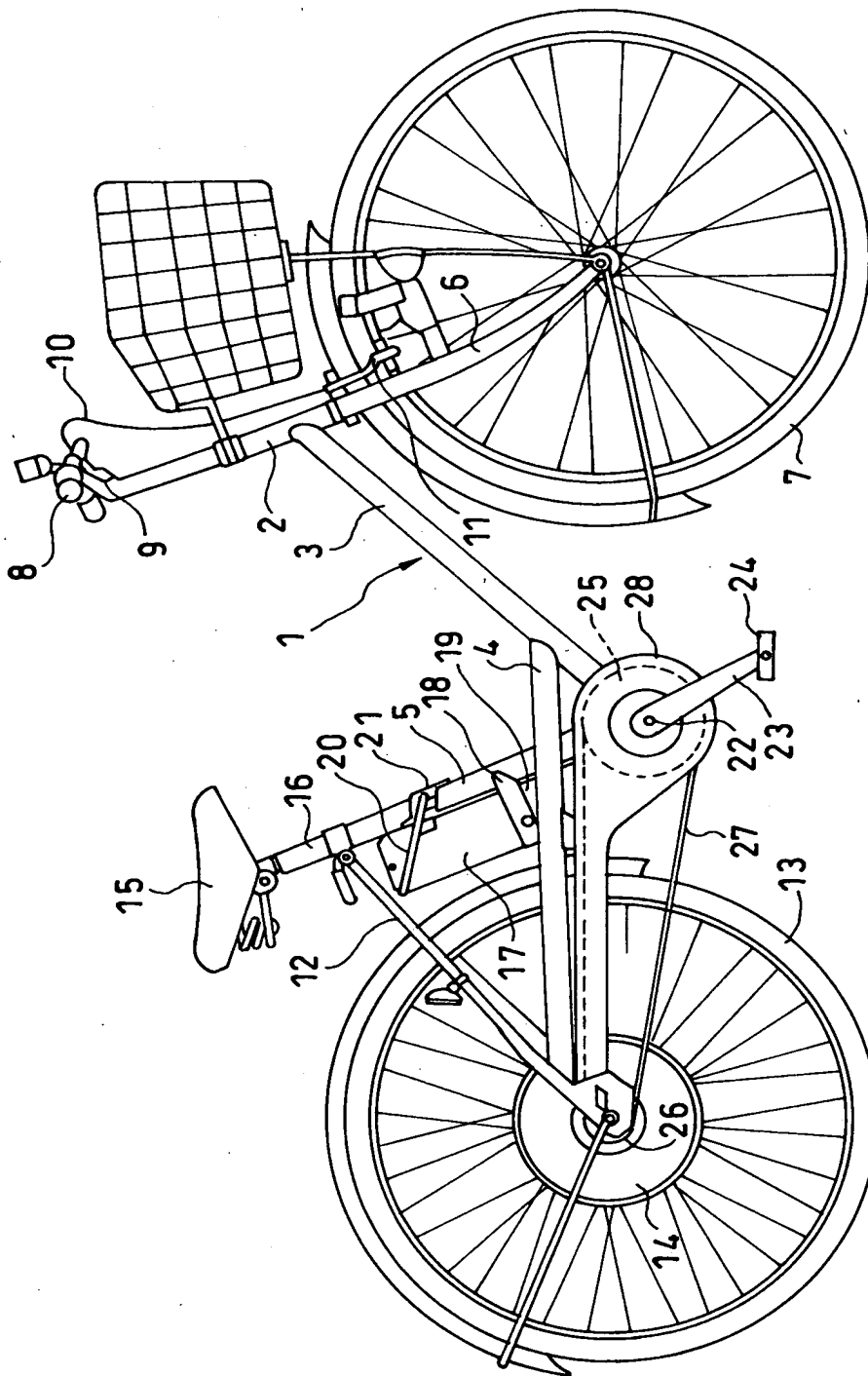
1 … 車体フレーム、 5 … シートポスト、 8 … 操向ハンドル、 9 … ブレーキレバー、 1 4 … モータ、 1 7 … バッテリ、 2 2 … クランク軸、 2 4 … ペダル、 2 7 … チェーン、 3 2 … ホイールハブ、 3 5 … 磁石、 3 7 … ステータ支持板、 3 9 … ステータコイル、 4 1 … 磁極センサ、 4 3 … 基板、 4 7 … 踏力センサ、 4 8 … クランク回転センサ、 4 9 … モータ回転センサ、 5 0 … 車速センサ、 5 9 … 車速変化量算出部、 6 2 … 走行抵抗算出部、 7 5 … 運転状態判別部、 7 7 … 回生指示部、 7 8 … 車速判別部、 8 0 … 路面傾斜判断部、 8 3 … ブレーキ検出部、 8 5 … 漕ぎ始め判断部、 8 6 … 加速判断部、 8 7 … 傾斜補正部

【書類名】 図面

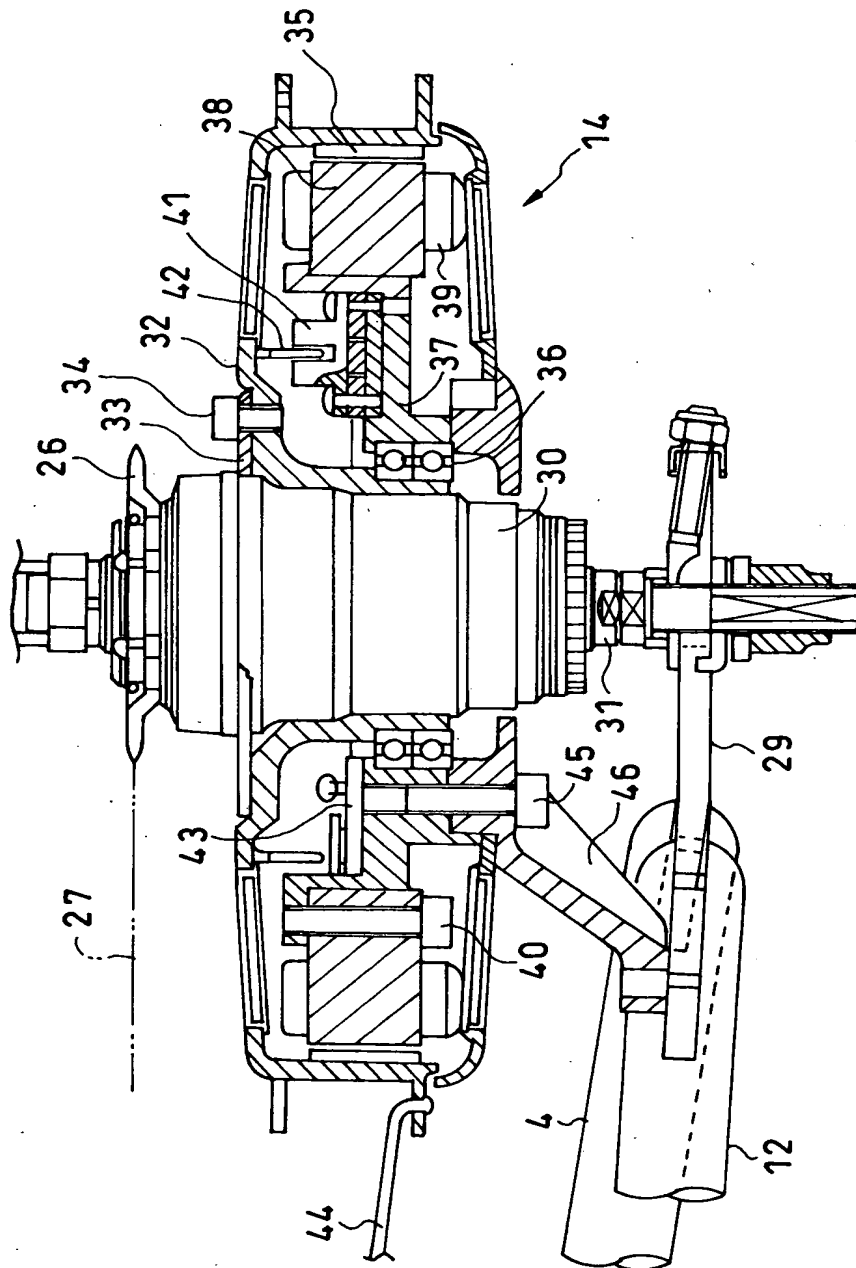
【図 1】



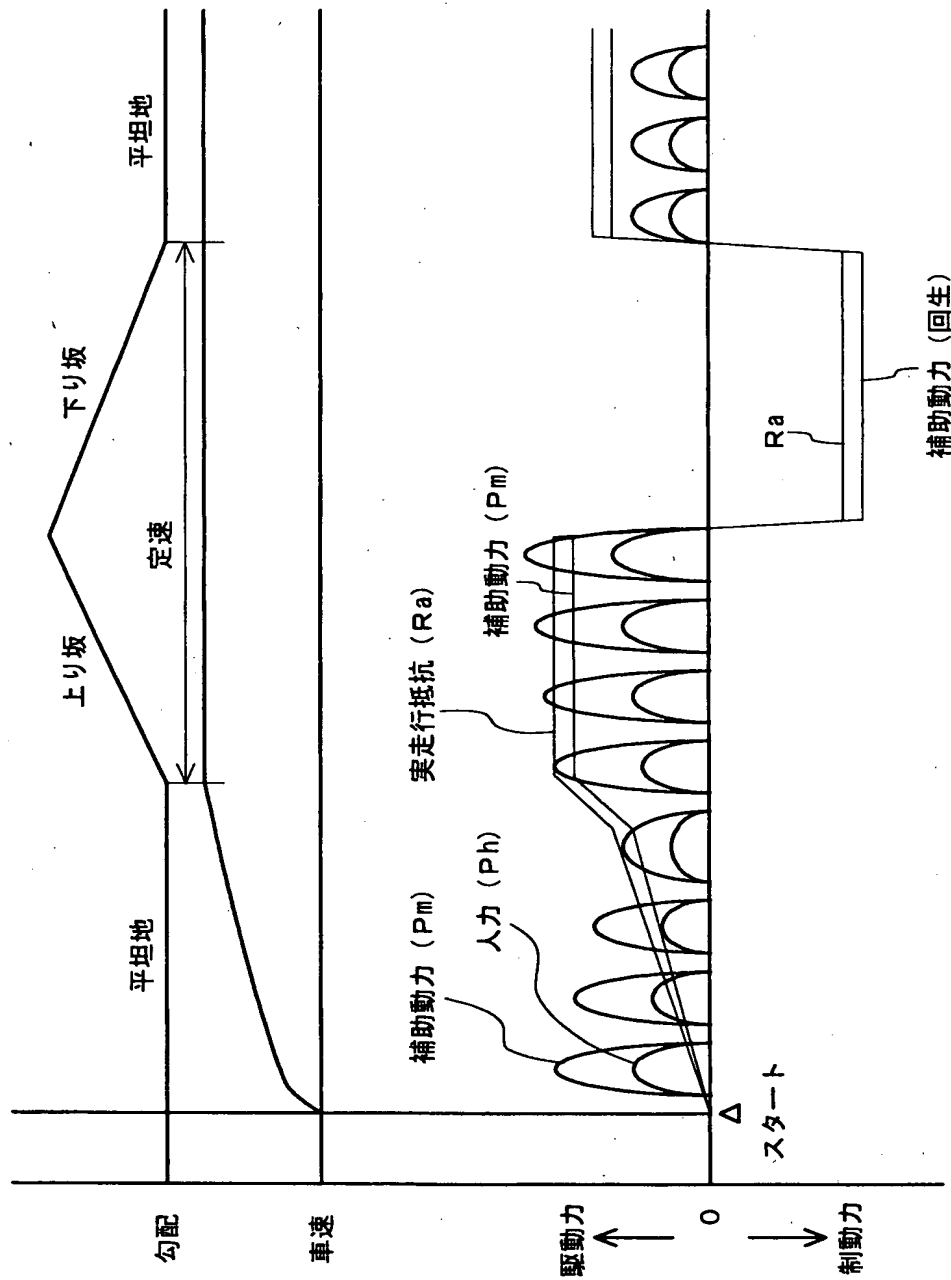
【図 2】



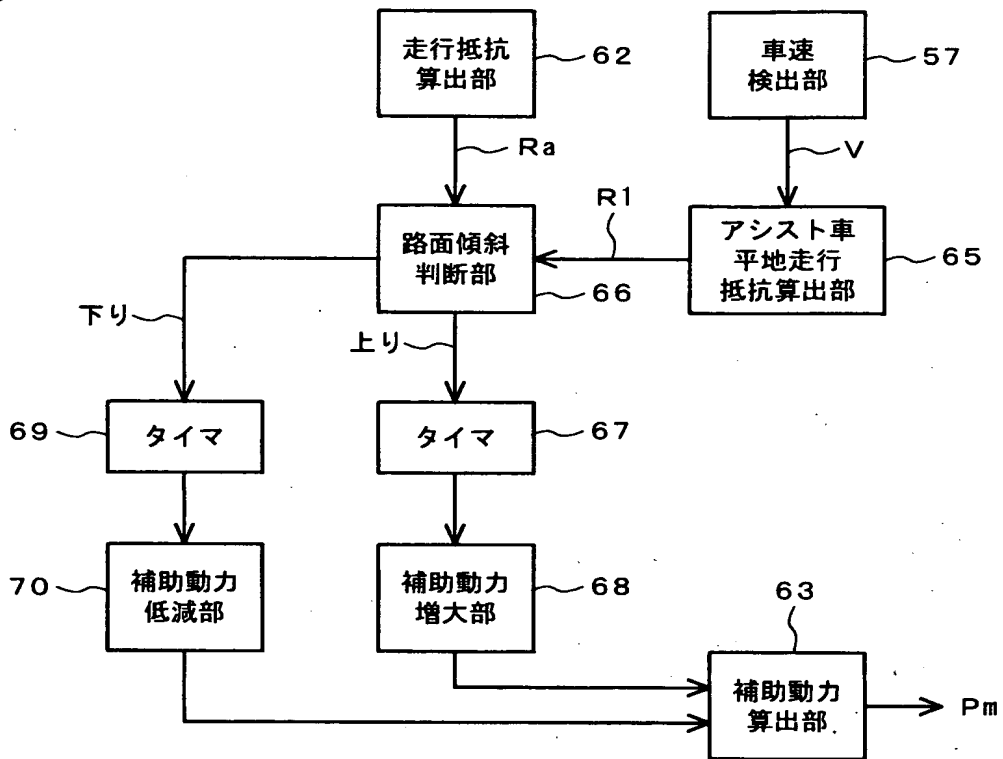
【図 3】



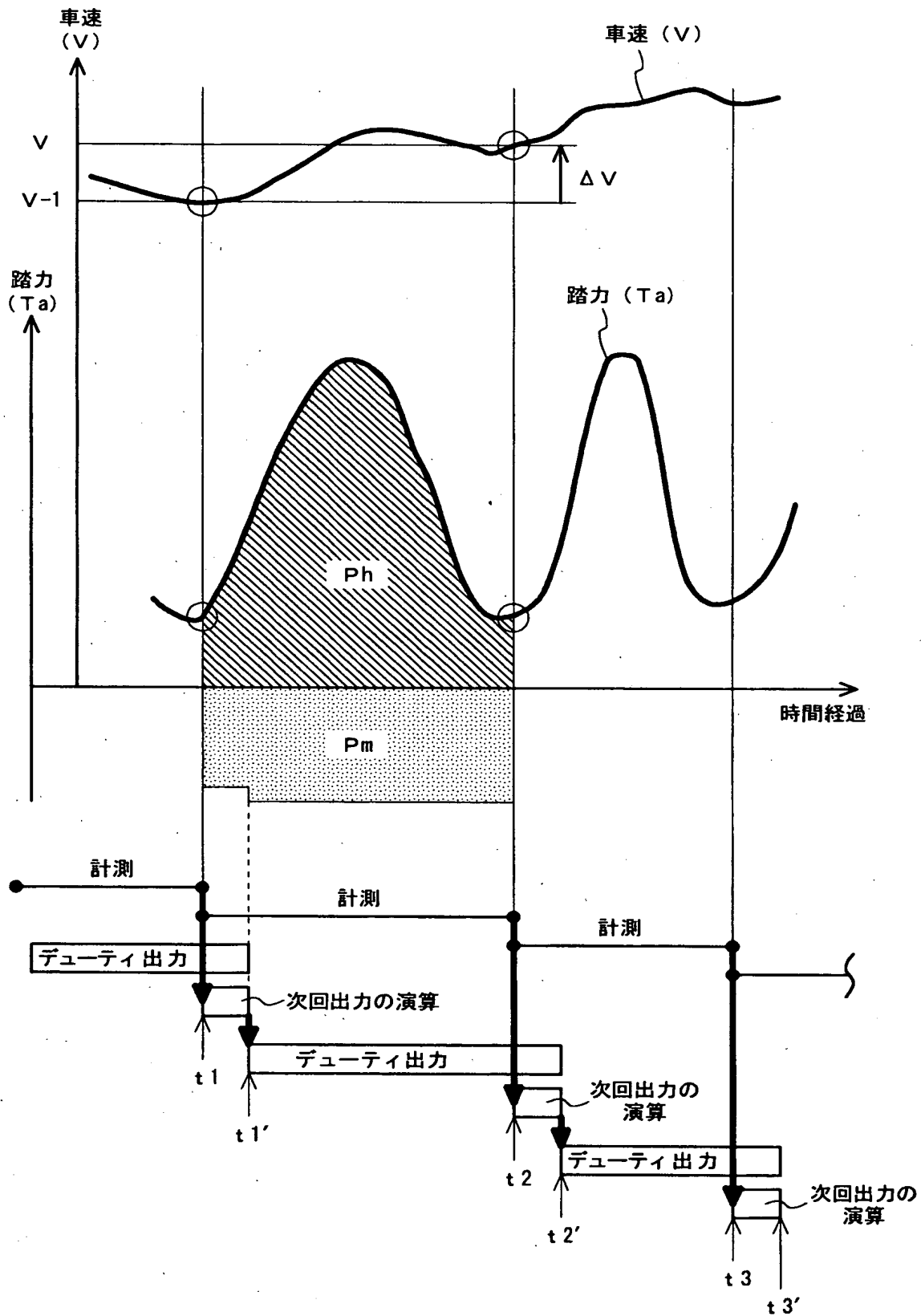
【図4】



【図 5】

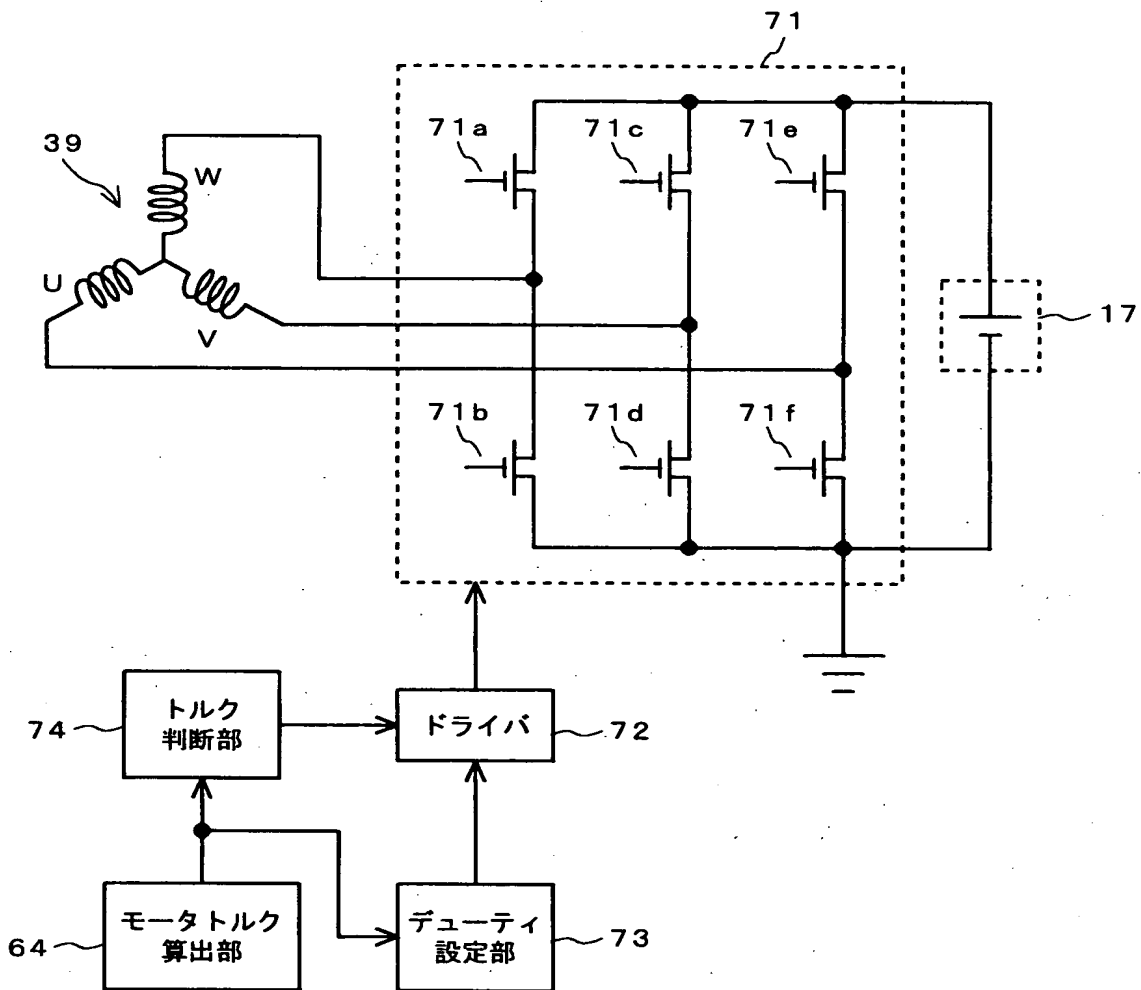


【図 6】

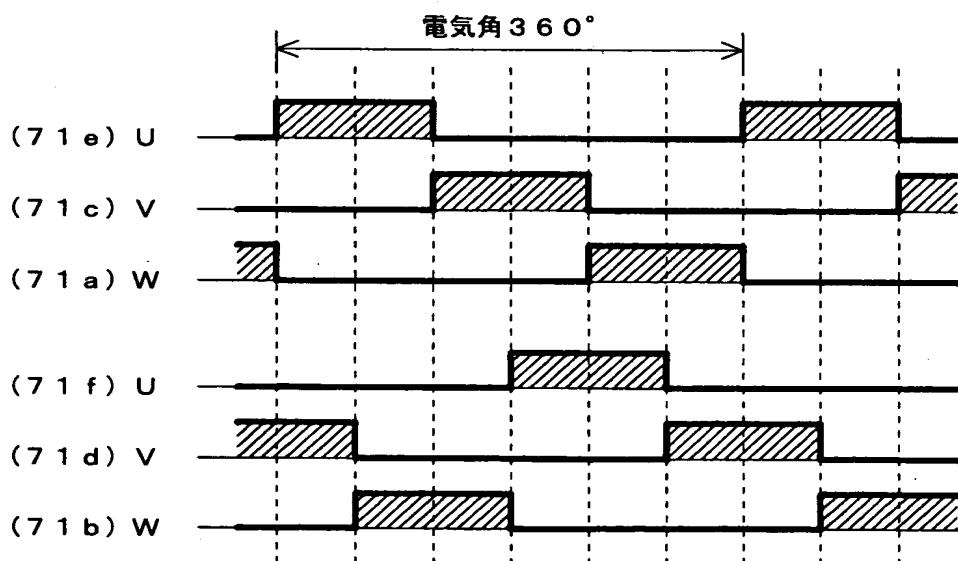




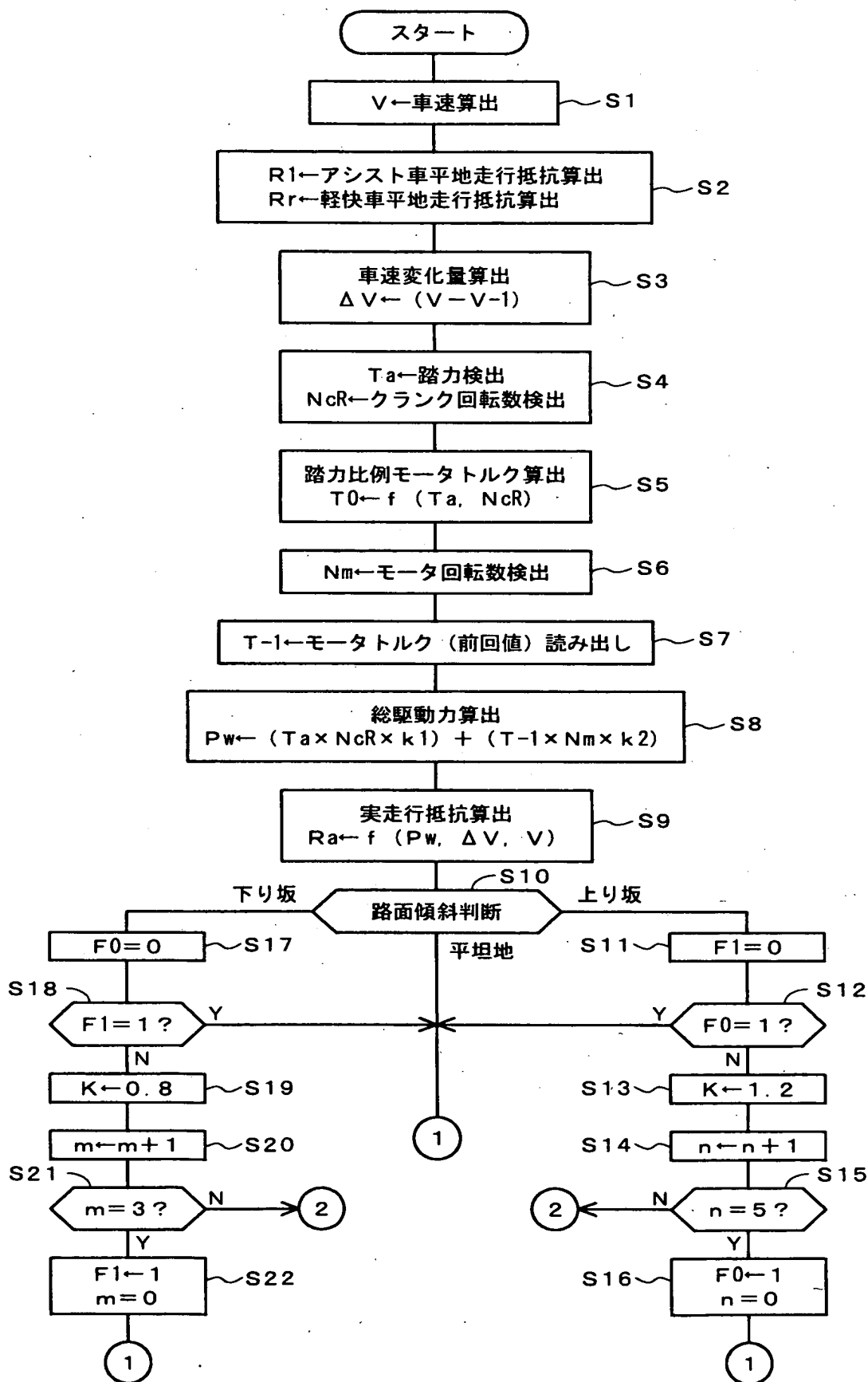
【図 7】



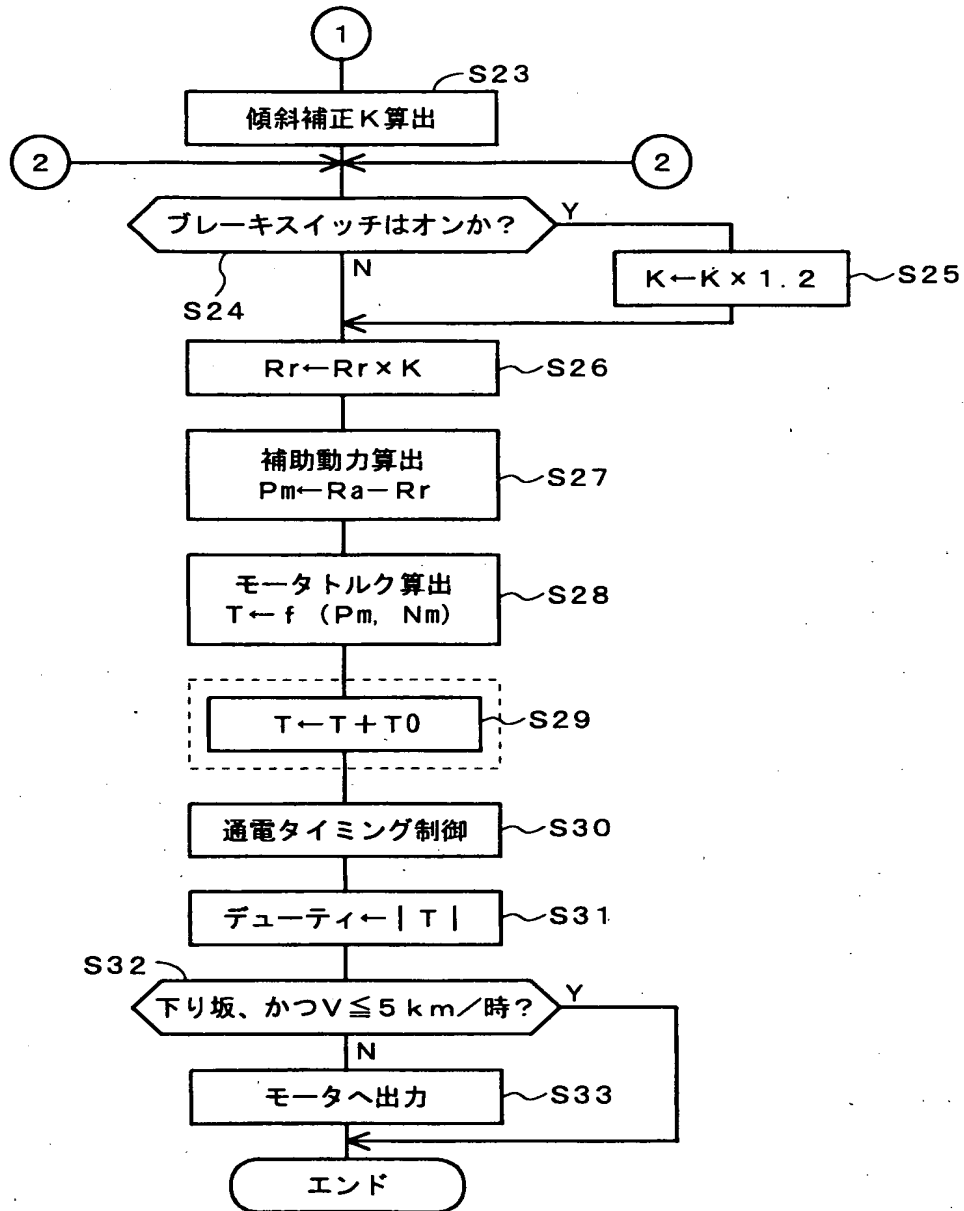
【図 8】



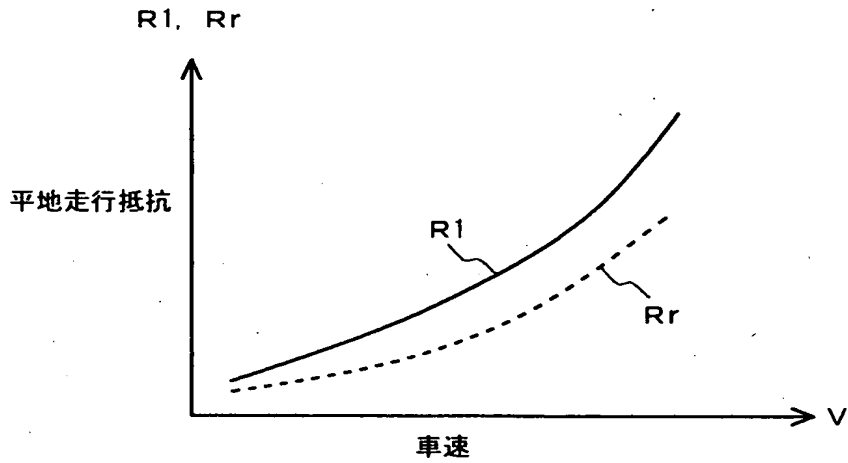
【図 9】



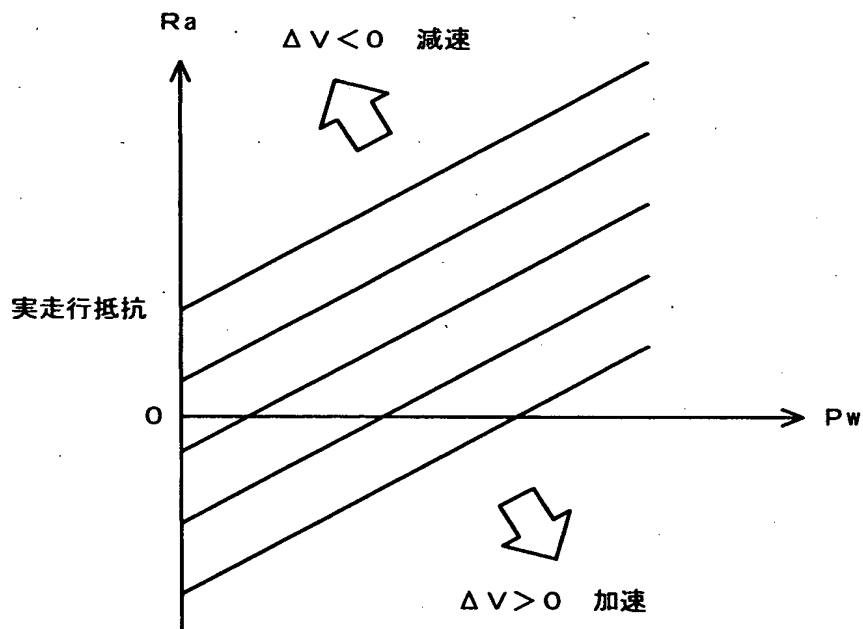
【図10】



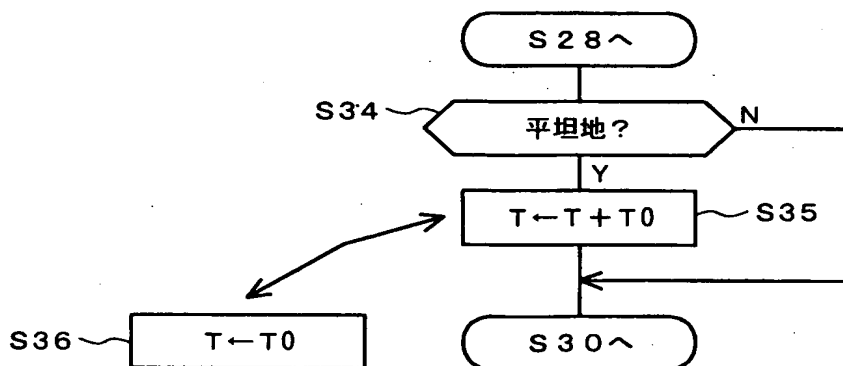
【図 1 1】



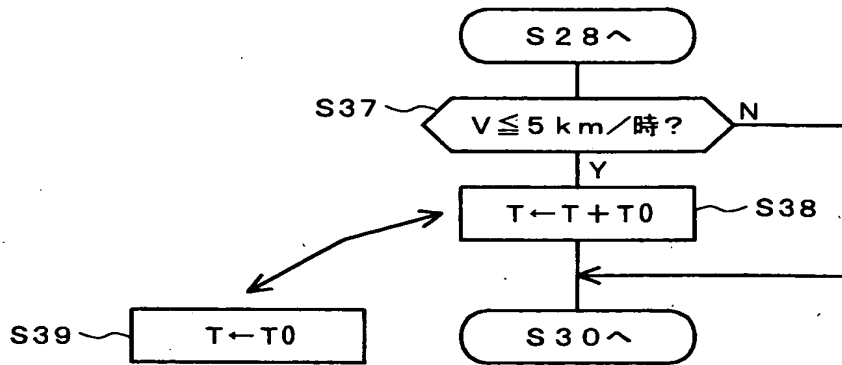
【図 1 2】



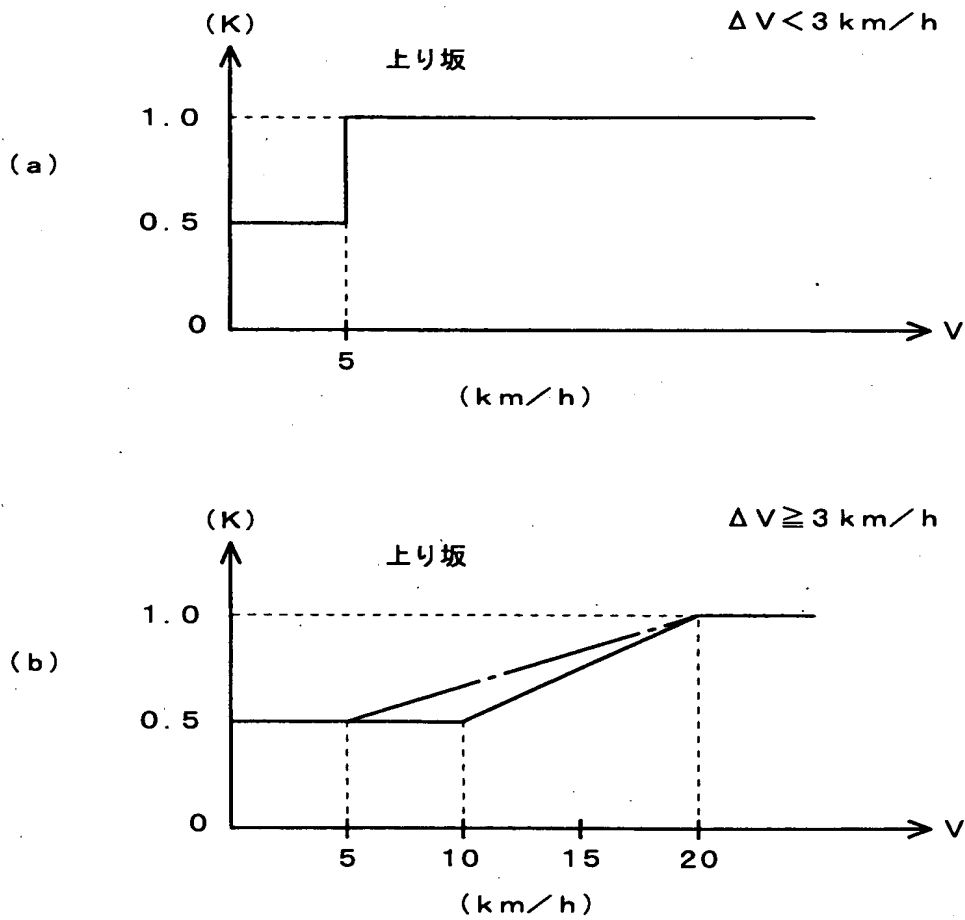
【図 1 3】



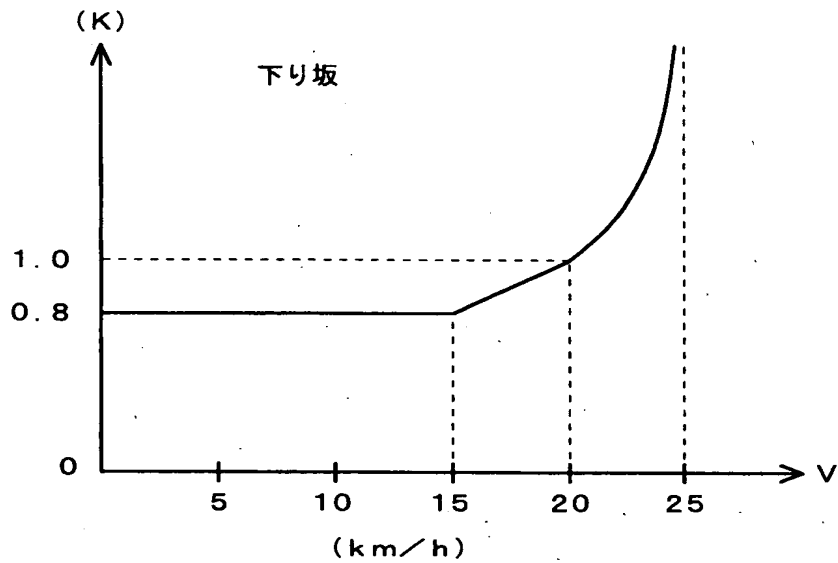
【図14】



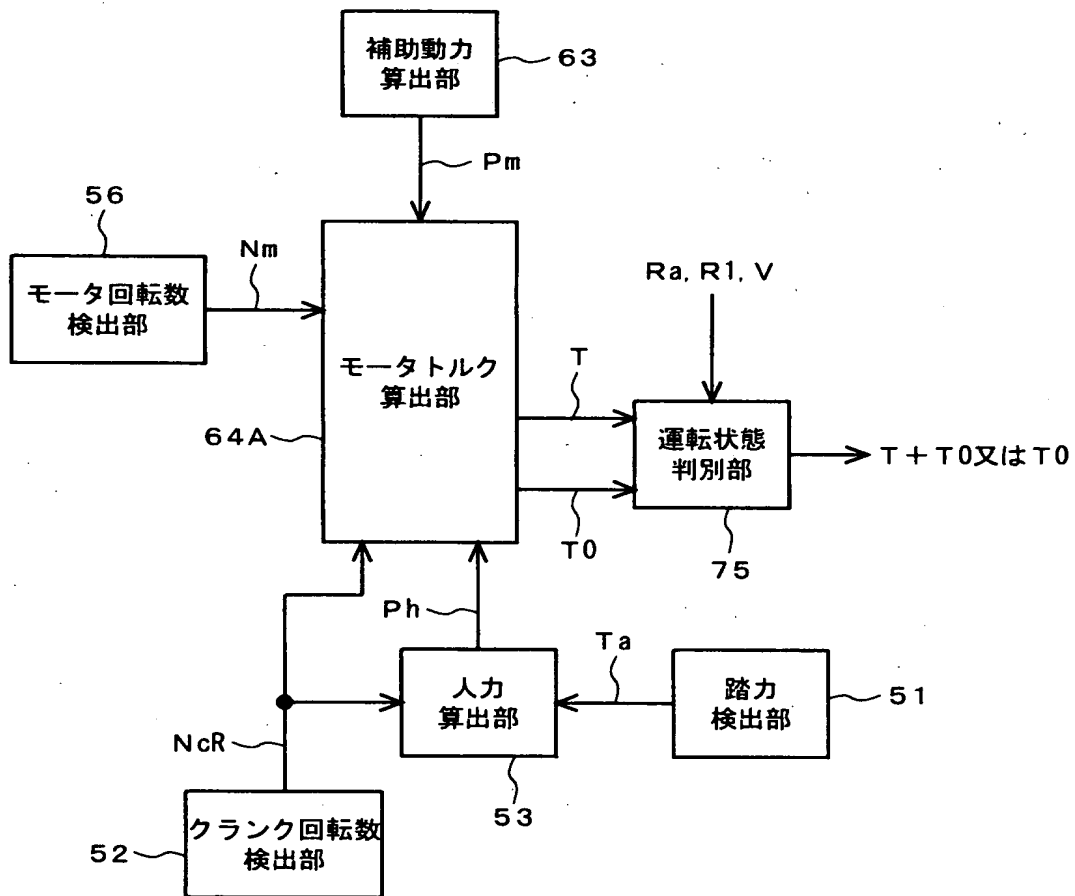
【図15】



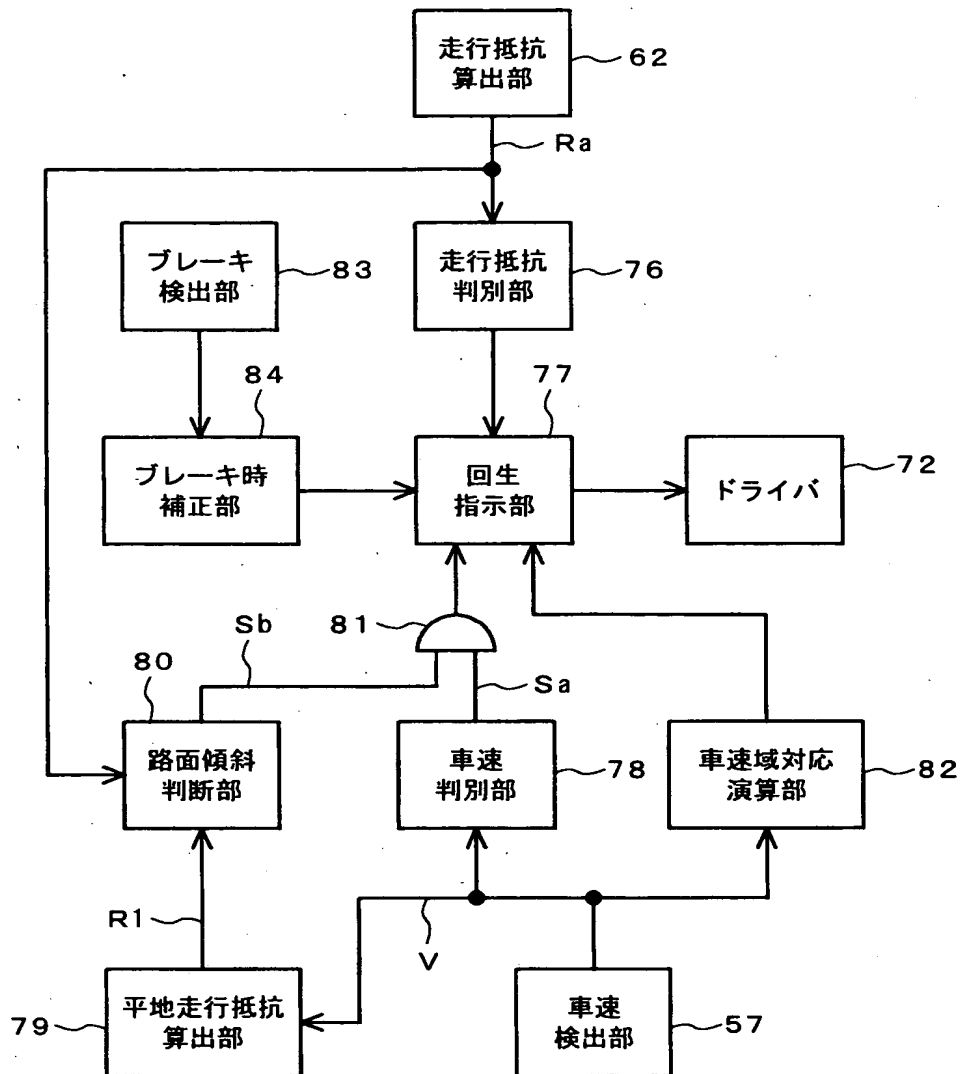
【図 16】



【図 17】

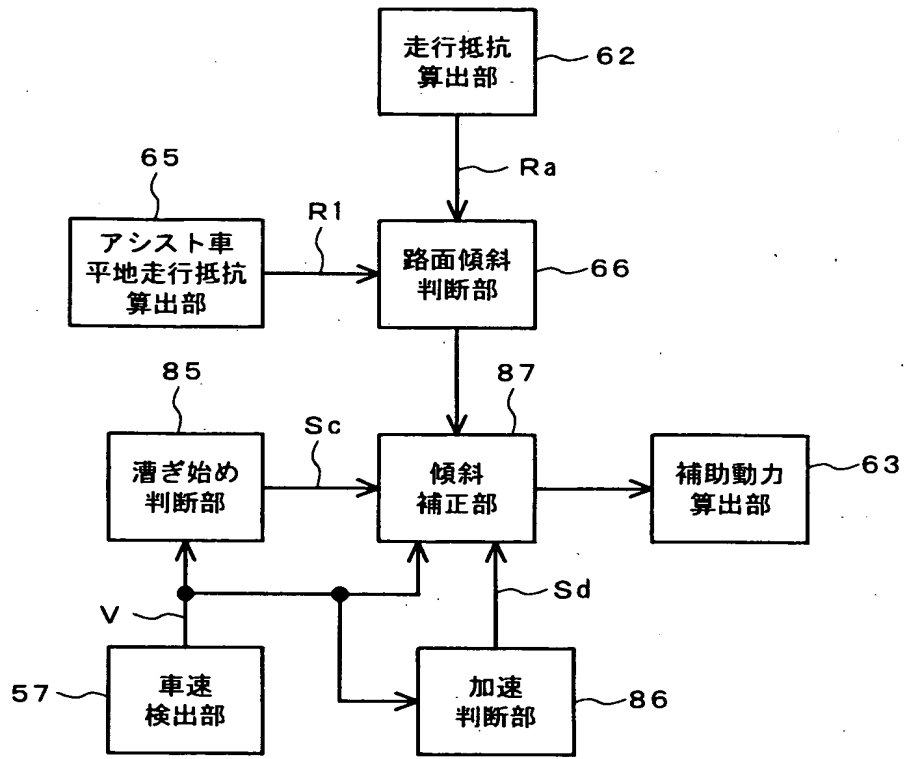


【図18】

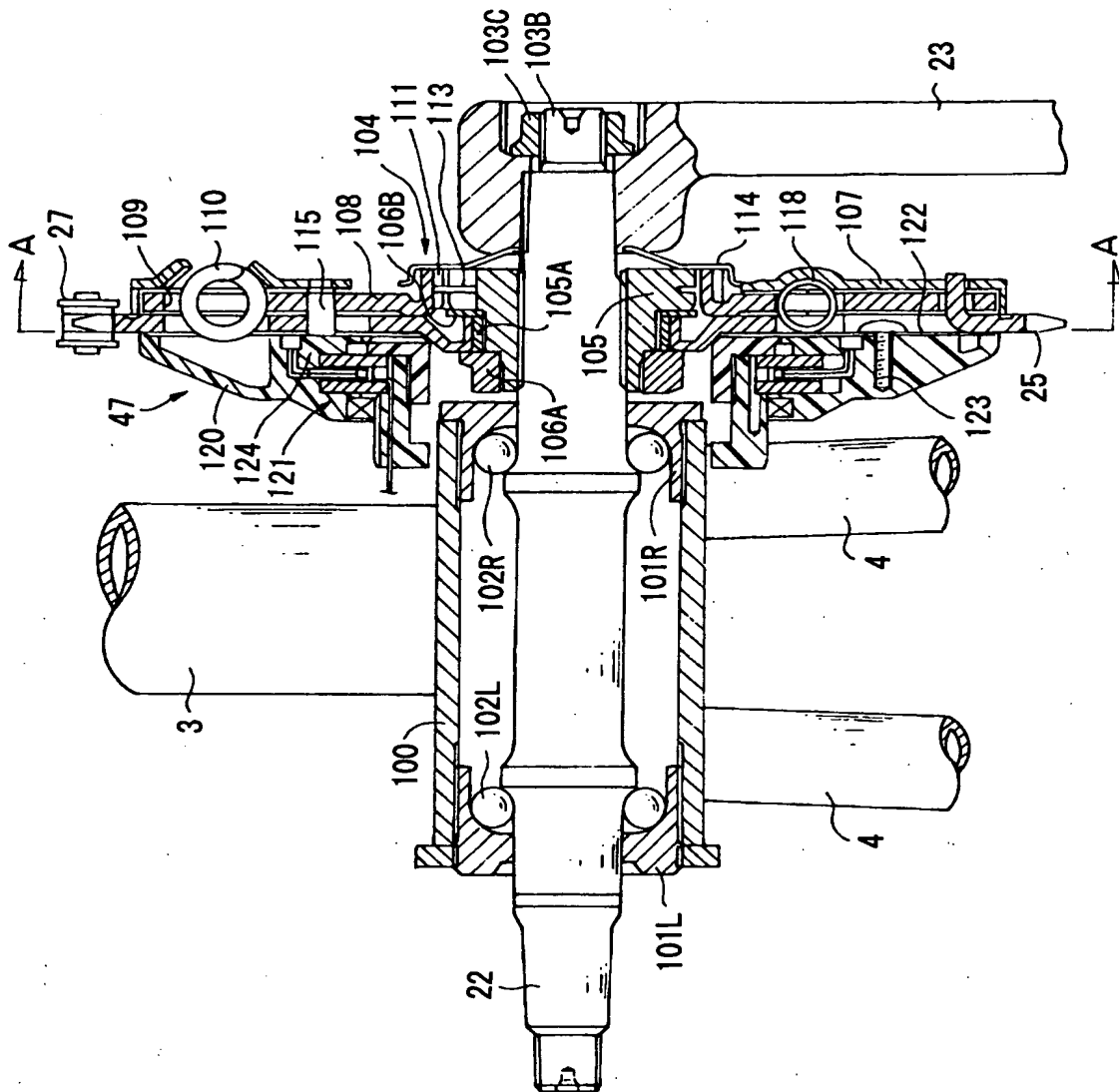




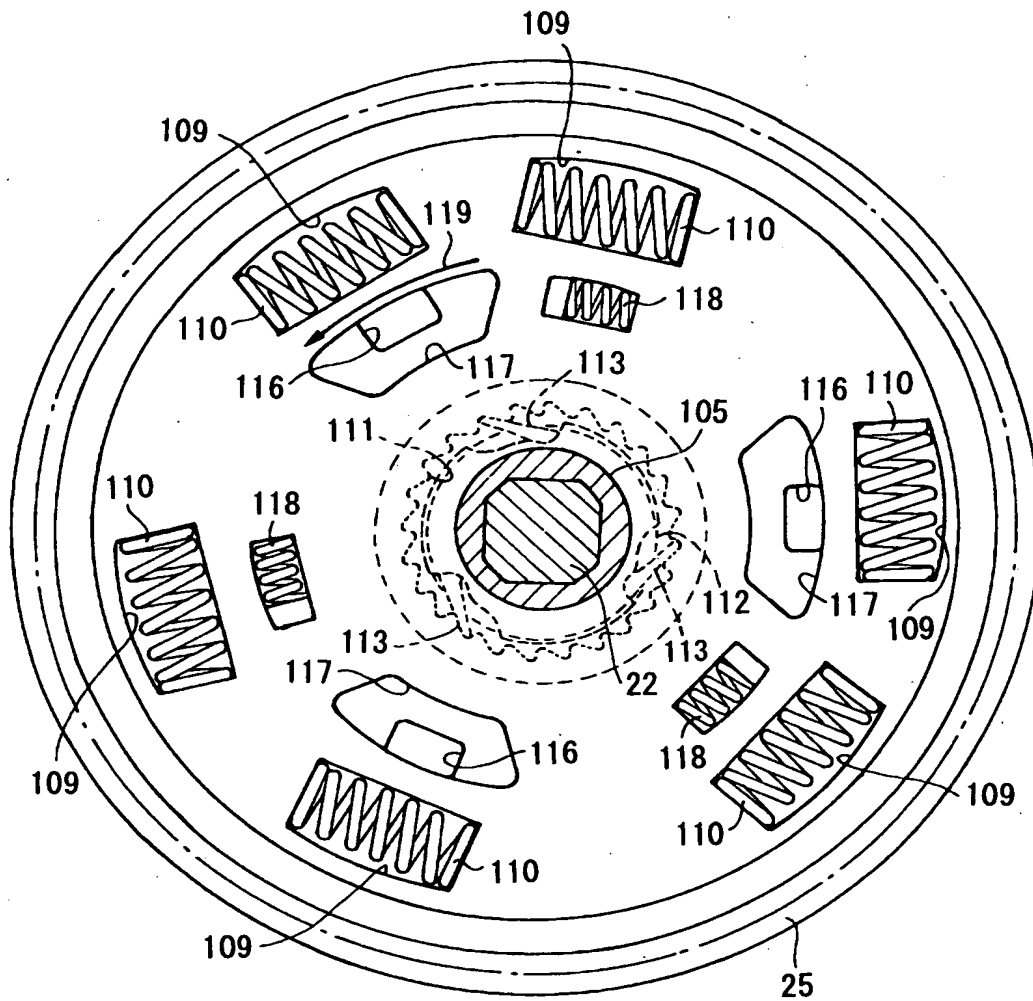
【図 19】



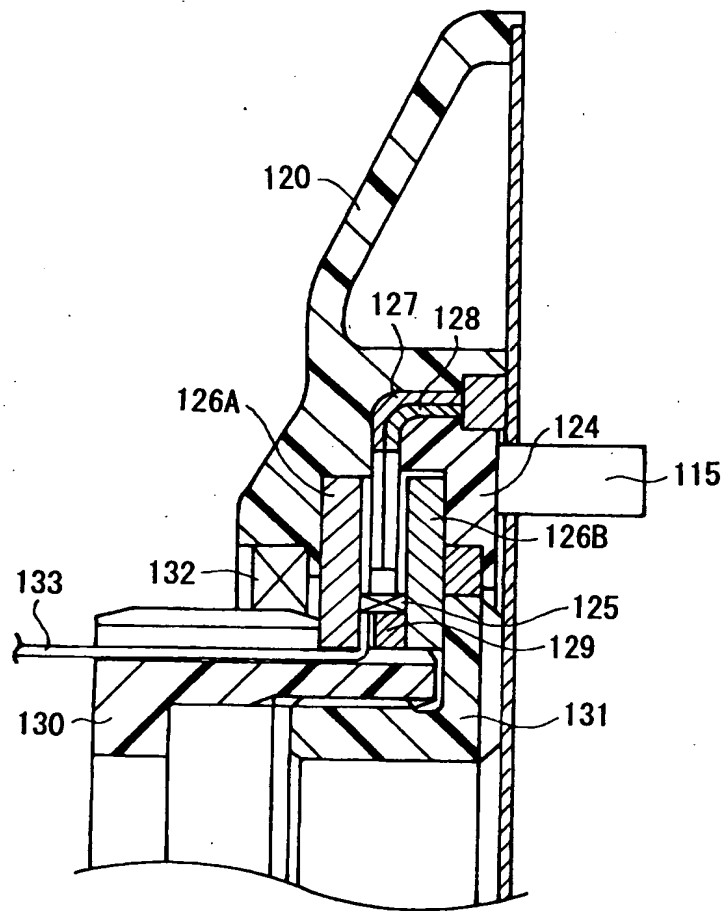
【図 20】



【図21】



【図 2 2】



【書類名】 要約書

【要約】

【課題】 上り坂の漕ぎ始めや加速時に効果的に補助動力を与えられるようにすること。

【解決手段】 漕ぎ始め判断部 8 5 は車速  $V$  が予定の低速車速以下であるときに検出信号  $S_c$  を出力する。加速判断部 8 6 は、車速  $V$  の変化量をもとに加速が予定値以上であるときに検出信号  $S_d$  を出力する。路面傾斜判断部 6 6 は実走行抵抗  $R_a$  と平地走行抵抗  $R_1$  との比の値によって平坦地または上り坂であると判断したときに傾斜補正部 8 7 を付勢する。傾斜補正部は、漕ぎ始め検出信号  $S_c$  または加速検出信号  $S_d$  に対応するマップを選択し、車速  $V$  に従って、それぞれ補助動力が増大するように設定された係数  $K$  を検索する。係数  $K$  は補助動力算出部 6 3 に入力され、この係数  $K$  に従って増大が図られるように補助動力が演算される。

【選択図】 図 1 9

出 願 人 履 歴 情 報

識別番号 [000005326]

1. 変更年月日	1990年 9月 6日
[変更理由]	新規登録
住 所	東京都港区南青山二丁目1番1号
氏 名	本田技研工業株式会社